HEIDENHAIN

MillPlus IT

NC Software
V5.20

Programmier-Handbuch

V1.0
10/2003

V1.00 Software Version V520 07/11/2003

© HEIDENHAIN NUMERIC B.V. EINDHOVEN, NIEDERLANDE 2003

Der Herausgeber übernimmt auf Basis den in dieser Anleitung enthaltenen Informationen keinerlei Verbindlichkeiten hinsichtlich Spezifikationen.
Für die Spezifikationen dieser numerischen Steuerung sei ausschließlich auf die Bestelldaten und die entsprechende Spezifikationsbeschreibung verwiesen.

Alle Rechte vorbehalten. Vervielfältigung, ganz oder nur auszugsweise, ist lediglich zulässig mit schriftlicher Zustimmung des Urheberrechtsinhabers.

Änderungen und Irrtum vorbehalten.
Aus den Angaben, Abbildungen und Beschreibungen können keine Ansprüche hergeleitet werden.

511 387-10 PS2772

Inhaltsverzeichnis

INHALTSVERZEICHNIS I

1. EINFÜHRUNG 1

1.1 Vorwort 1
1.2 Handbücher 1

2. ÄNDERUNGEN IN V520. 3

2.1 Änderungen auch in V510 eingeführt. 3
2.2 Änderungen in V520. 3

3. ALLGEMEINE INFORMATION ZUM PROGRAMMIEREN 5

3.1 Teileprogramme 5
3.1.1 Programmwörter 5
3.1.2 Programmsätze 6
3.1.3 Erstellen eines Teileprogramms 7
3.1.4 Nullpunkte 8
3.2 Achsenkonfigurationen an Werkzeugmaschinen 10
3.2.1 Definieren von Koordinaten 11
3.2.2 Kartesische Koordinaten 11
3.2.3 Polarkoordinaten 11
3.2.4 Kombinieren von linearen und winkligen Koordinaten 12

4. ÜBER DIE VORLIEGENDE ANLEITUNG 13

4.1 Philosophie und Ziel dieser Anleitung 13
4.2 Inhalt der einzelnen Abschnitte 13
4.2.1 G-Funktionen 13
4.2.2 F-Funktion 13
4.2.3 H-Funktionen 13
4.2.4 M-Funktionen 14
4.2.5 S-Funktion 14
4.2.6 T-Funktion 14
4.2.7 E-Parameter 14
4.2.8 Geometrieberechnungen 14
4.2.9 Grafische Unterstützung 14
4.2.10 Maschinenkonstanten 14
4.3 Empfohlene Reihenfolge beim Lesen der Abschnitte zu den Programmier-Funktionen 14

5. G-FUNKTIONEN 17

5.1 G0 Eilgang 17
5.2 G1 Linearinterpolation 20
5.3 G2/G3 Kreisinterpolation im Uhrzeigersinn/Gegenuhrzeigersinn 27
5.4 G4 Verweilzeit 40
5.5 G6 Splineinterpolation 41

5.6 G7 Bearbeitungsebene schwenken 47
5.7 G8 Werkzeug nachführen 54
5.8 G9 Polpunkt (Maßbezugspunkt) definieren 58
5.9 G11 Linearbewegung mit Fase oder Eckenrundung 63
5.10 G14 Wiederholfunktion 70
5.11 G17 Bearbeitungsebene XY, Werkzeug Z 72
5.12 G18 Bearbeitungsebene XZ, Werkzeug Y 74
5.13 G19 Bearbeitungsebene YZ, Werkzeug X 76
5.14 G22 Makroaufruf 78
5.15 G23 Hauptprogrammaufruf 81
5.16 G25/G26 Vorschub- und Spindel- Override wirksam/nicht wirksam 83
5.17 G27/G28 Positionierfunktionen 84
5.18 G29 Sprungbefehl 87
5.19 G33 Grund Gewindeschneide-Bewegung 89
5.20 G36/G37 Anfangen/ Beenden Drehbetrieb 89
5.21 G39 Werkzeug-Aufmaß aktivieren/deaktivieren 90
5.22 G40 Keine Werkzeugradiuskorrektur 92
5.23 G41/G42 Werkzeugradiuskorrektur (links/rechts) 95
5.24 G43/G44 Werkzeugradiuskorrektur bis/über Endpunkt 103
5.25 G45 Messen eines Punktes oder Werkzeugmaßen 106
5.25.1 G45 Messen eines Punktes 106
5.25.2 G45 + M25 Messen von Werkzeugmaßen 110
5.26 G46 Messen eines Vollkreises oder Messtasterkalibrierung 112
5.26.1 G46 Messen eines Vollkreises 112
5.26.2 G46 + M26 Messtasterkalibrierung 115
5.27 G49 Vergleich der Toleranzwerte 117
5.28 G50 Verrechnung der Messwerte 121
5.29 G51/G52 Löschen/Aktivieren Palettennullpunktverschiebung 129
5.30 G53/G54-G59 Löschen/Aktivieren Standard Nullpunktverschiebung 130
5.30.1 G53/G54---G59 Löschen/Aktivieren Standard Nullpunktverschiebung (MC84=0) 130
5.30.2 G54 Erweiterte Nullpunktverschiebung (MC84>0) 133
5.31 G61 Tangentiales Anfahren 136
5.32 G62 Tangentiales Wegfahren 140
5.33 G63/G64 Aufheben/Aktivieren der Geometrieberechnungen 144
5.33.1 Schnittpunkt zweier Geraden 147
5.33.2 Schnittpunktanzeiger 149
5.33.2.1 Schnittpunkt Gerade-Kreis oder Kreis-Gerade 149
5.33.2.2 Schnittpunkt zweier Kreise 149
5.33.3 Programmieren einer Rundung 150
5.33.3.1 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis oder Kreis-Gerade 150
5.33.3.2 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis 150
5.33.4 Zwei miteinander tangierende Geometrieelementen 151
5.33.4.1 Tangentenpunktanzeiger 151
5.33.5 Verbindungskreise 152
5.33.5.1 Verbindungskreis zwischen Geraden und Kreis oder zwischen Kreis und Geraden 152
5.33.5.2 Verbindungskreis zwischen zwei nebeneinander liegenden Kreisen 154
5.33.5.3 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt 154
5.33.5.4 Verbindungskreis zwischen zwei konzentrischen Kreisen 155
5.33.6 Gerade Definitionen 156
5.33.6.1 Parallele Gerade 158
5.33.6.2 Schnittpunkt Indikator 159
5.33.7 Kontinuierliche und diskontinuierliche Bewegung 161
5.34 G66/G67 Auswahl negative/positive Werkzeugrichtung 162
5.35 G70/G71 Maßeinheit Inch/Metrisch 164
5.36 G72/G73 Spiegeln und Maßfaktor aufheben/aktivieren 166
5.37 G74 Absolutposition 171
5.38 G77 Lochkreiszyklus 174
5.39 G78 Punktedefinition 178
5.40 G79 Zyklusaufruf 180
5.41 G81 Bohrzyklus 183

5.42 G83 Tieflochbohrzyklus ... 185
5.43 G84 Gewindebohrzyklus ... 188
5.44 G85 Reibzyklus ... 191
5.45 G86 Ausdrehzyklus ... 193
5.46 G87 Rechtecktaschenfräszyklus ... 195
5.47 G88 Nutenfräszyklus ... 199
5.48 G89 Kreistaschenfräszyklus ... 203
5.49 G90/G91 Absolut-/inkrementell Programmierung ... 206
5.49.1 G90/G91 Absolut /Inkrementell Programmierung ... 206
5.49.2 Wortweise Absolute /Inkrementell Programmierung ... 208
5.50 G92/G93 Nullpunktverschiebung inkrementelle/absolute Rotation ... 209
5.51 G94/G95 Auswahl Vorschub Einheit ... 215
5.52 G96/G97 Konstante Schnittgeschwindigkeit ... 217
5.53 G98 Grafikfensterdefinition ... 218
5.54 G99 Grafik: Materialdefinition ... 220
5.55 G106 Kinematik verrechnen: AUS ... 221
5.56 G108 Kinematik verrechnen: EIN ... 222
5.57 G125 Werkzeug Abheben bei Unterbrechung: AUS ... 224
5.58 G126 Werkzeug Abheben bei Unterbrechung: EIN ... 225
5.59 G136 Zweite Achsen-Konfiguration für Gabelkopf: EIN ... 227
5.60 G137 Zweite Achsen-Konfiguration für Gabelkopf: AUS ... 230
5.61 G141 3D-Werkzeugkorrektur mit Dynamischem TCPM ... 231
5.62 G145 Lineare Messbewegung ... 241
5.63 G148 Abfragen Messtasterstatus ... 250
5.64 G149 Abfragen Werkzeug oder Nullpunktverschiebungswerte ... 251
5.65 G150 Ändern Werkzeug- oder Nullpunktverschiebungswerte ... 254
5.66 G153 Werkstücknullpunkt nachführen: AUS ... 256
5.67 G154 Werkstücknullpunkt nachführen: EIN ... 257
5.68 G174 Werkzeug-Rückzugbewegung ... 259
5.69 G180 Zylinderinterpolation aufheben oder Grundkoordinaten-System aktivieren ... 261
5.70 G182 Zylinderinterpolation aktivieren ... 263
5.71 G195 Grafikfensterdefinition ... 270
5.72 G196 Ende Grafikkonturbeschreibung ... 272
5.73 G197/G198 Anfang der Innen/Außenkonturbeschreibung ... 273
5.74 G199 Anfang Grafikkonturbeschreibung ... 279
5.75 G200---G208 Taschenzyklus ... 285
5.75.1 G200 Anfang Taschenzyklus ... 285
5.75.1.1 Einführung universeller Taschenzyklus ... 285
5.75.1.2 Programmstruktur ... 287
5.75.1.3 Verschieben, Drehen und Spiegeln einer Tasche ... 288
5.75.1.4 Gleiche Tasche in einem anderen Programm ... 289
5.75.1.5 Betrieb ... 290
5.75.1.6 Fehlermeldungen ... 292
5.76 G201 Anfang Taschenkonturzyklus ... 296
5.76.1.1 Makros für universellen Taschenzyklus ... 297
5.76.1.2 Makro zur Nachbearbeitung einer Taschenkontur ... 299
5.76.1.3 Ablauf der Makros an der Maschine ... 301
5.77 G202 Ende Taschenkonturzyklus ... 305
5.78 G203 Anfang der Taschenkonturbeschreibung ... 307
5.79 G204 Ende der Taschenkonturbeschreibung ... 309
5.80 G205 Anfang der Inselkonturbeschreibung ... 310
5.81 G206 Ende der Inselkonturbeschreibung ... 313
5.82 G207 Beschreibung der Inselkontur in einem Makro ... 315
5.83 G208 Beschreibung einer Kontur als ein regelmäßiges Viereck ... 317
5.84 G217/G218 Winkelkopf deaktivieren/aktivieren ... 321
5.85 G227/G228 Unwuchtmonitor: AUS\EIN ... 324
5.86 G240/G241 Kontur-Überwachung: AUS/EIN ... 325

6. SPEZIFISCHE G-FUNKTIONEN FÜR MAKROS ... 329

6.1 Übersicht G-Funktionen für Makros: 329
6.2 Fehlermeldung Funktionen 330
6.2.1 G300 Programmieren von Fehlermeldungen 330
6.2.2 G301 Fehlermeldung im eingelesenen Programm oder Makro 331
6.3 Ausführungs- Funktionen 332
6.3.1 G302 Radiuskorrektur Parameter überschreiben 332
6.3.2 G303 M19 mit programmierbarer Richtung 332
6.3.3 G310 Datei speichern auf Festplatte 333
6.3.4 G311 Datei laden von Festplatte 335
6.4 Abfrage Funktionen 336
6.4.1 G318 Paletten- /Auftragsdaten abfragen 336
6.4.2 G319 Aktive Technologie abfragen 336
6.4.3 G320 Aktuelle G-Daten abfragen 337
6.4.4 G321 Werkzeugdaten abfragen 342
6.4.5 G322 Maschinenkonstanten abfragen 343
6.4.6 G324 Modale G-Funktion abfragen 344
6.4.7 G325 Modale M-Funktion abfragen 345
6.4.8 G326 Aktuelle Achsposition abfragen 346
6.4.9 G327 Betriebsart abfragen 347
6.5 Schreib Funktionen 348
6.5.1 G331 Schreiben in die Werkzeugtabelle 348
6.6 Rechenfunktionen 350
6.6.1 G341 Berechnung der G7-Raumwinkel 350
6.7 Formatierte Schreibfunktionen 352
6.7.1 Einleitung Formatierte Schreibfunktionen 352
6.7.2 G350 Schreiben ins Fenster 354
6.7.2.1 Schreiben ins Fenster 354
6.7.2.2 Schreiben ins Fenster und fragen um Information 355
6.7.3 G351 Schreiben in eine Datei 356
6.8 Bereich (Array) Funktionen 359
6.8.1 Einleitung Bereichfunktionen 359
6.8.2 Übersicht Bereichfunktionen 359
6.8.2.1 arrayNew (Format) 360
6.8.2.2 arraySave (Dateiname, interne Bereichidentifikationsnummer) 360
6.8.2.3 arrayOpen (Dateiname) 361
6.8.2.4 arrayExist (Name) 361
6.8.2.5 arraySize (interne Bereichidentifikationsnummer, rowcol) 361
6.8.2.6 arrayFind (interne Bereichidentifikationsnummer, Spalte, Wert) 362
6.8.2.7 arrayWrite (interne Bereichidentifikationsnummer, Reihe, Spalte, Wert) 362
6.8.2.8 arrayRead (interne Bereichidentifikationsnummer, Reihe, Spalte) 363
6.8.2.9 arrayFilter (Name, Spalte, Kriterium) 363
6.8.2.10 arraySort (Name, Spalte, Order) 364
6.8.2.11 arrayDelete (Name) 364
6.8.3 Methode mit Konfigurationsdatei (Frühere Versionen) 365

7. WERKZEUGMESSZYKLEN FÜR LASERMESSEN 367

7.1 Allgemeine Hinweise für Lasermessen 367
7.2 G600 Lasersystem: Kalibrieren 369
7.3 G601 Lasersystem: Länge vermessen 371
7.4 G602 Lasersystem: Länge und Radius vermessen 372
7.5 G603 Lasersystem: Einzelschneidenkontrolle 374
7.6 G604 Lasersystem: Werkzeugbruchkontrolle 375

8. WERKZEUGMESSZYKLEN FÜR MESSSYSTEME “TISCH-TASTER“ (TT) 377

8.1 Allgemeine Hinweise für Messsysteme “Tisch-Taster“ (TT) 377
8.2 G606 TT: Kalibrierung 378

8.3 G607 TT: Werkzeuglänge vermessen ... 379
8.4 G608 TT: Werkzeugradius vermessen ... 381
8.5 G609 TT: Werkzeug-Länge und -Radius vermessen ... 383
8.6 G610 TT: Bruchkontrolle ... 385
8.7 G611 TT: Drehwerkzeug vermessen ... 387
8.8 G615 Lasermessen: Drehwerkzeug vermessen ... 388

9. MESSZYKLEN ... 389

9.1 Einleitung Messzyklen ... 389
9.2 Beschreibung Adressen ... 390
9.3 G620 Messen Winkel ... 392
9.4 G621 Messen Position ... 394
9.5 G622 Messen Ecke außen ... 395
9.6 G623 Messen Ecke innen ... 397
9.7 G626 Messen Rechteck außen ... 399
9.8 G627 Messen Rechteck innen ... 401
9.9 G628 Messen Kreis außen ... 403
9.10 G629 Messen Kreis innen ... 405
9.11 G631 Messen Ebene-Schieflage ... 407
9.12 G633 Messen Winkel 2 Bohrungen ... 409
9.13 G634 Messen Mitte 4 Bohrungen ... 411
9.14 G640 Drehzentrum ermitteln ... 413
9.15 G642 Laser: Temperaturkompensation ... 416

10. SPEZIFISCHE ZYKLEN ... 419

10.1 G691 Unwucht messen. ... 419
10.2 G692 Unwucht kontrollieren. ... 419
10.3 G699 ATC-Zyklus (= Applikation Tuning Cycle) ... 420

11. BEARBEITUNGS- UND POSITIONSZYKLEN ... 421

11.1 Übersicht Bearbeitungs- und Positionszyklen: ... 421
11.2 Einleitung ... 422
11.3 Beschreibung Adressen ... 423
11.4 G700 Plandrehzyklus ... 424
11.5 G730 Abzeilen ... 426
11.6 G771 Bearbeitung an einer Linie ... 428
11.7 G772 Bearbeitung am Viereck ... 429
11.8 G773 Bearbeitung am Gitter ... 430
11.9 G777 Bearbeitung am Kreis ... 431
11.10 G779 Bearbeitung an einer Position ... 433
11.11 G781 Bohren / Zentrieren ... 434
11.12 G782 Tiefbohren ... 435
11.13 G783 Tiefbohren (Spanbruch) ... 438
11.14 G784 Gewindebohren mit Ausgleichsfutter ... 440
11.15 G785 Reiben ... 442
11.16 G786 Ausdrehen ... 443
11.17 G787 Taschenfräsen ... 445
11.18 G788 Nutenfräsen ... 447
11.19 G789 Kreistasche fräsen ... 449
11.20 G790 Rückwärts-Senken ... 451
11.21 G794 Gewindebohren interpolierend ... 453
11.22 G797 Tasche schlichten ... 455
11.23 G798 Nute schlichten ... 457

11.24 G799 Kreistasche schlichten....459

12. ZYKLEN IN DEN G800 REIHEN (DREHEN)....461

12.1 Allgemeine Hinweise....461
12.2 G822 Zerspanen längs....461
12.3 G823 Zerspanen plan....461
12.4 G826 Zerspanen längs, schlichten....461
12.5 G827 Zerplanen plan, schlichten....461
12.6 G832 Ausdrehen längs....461
12.7 G833 Ausdrehen plan....461
12.8 G836 Ausdrehen längs, schlichten....461
12.9 G837 Ausdrehen plan, schlichten....461
12.10 G842 Einstechen axial....461
12.11 G843 Einstechen radial....461
12.12 G844 Einstechen universal axial schruppen....461
12.13 G845 Einstechen universal radial schruppen....461
12.14 G846 Einstechen axial, schlichten....461
12.15 G847 Einstechen radial, schlichten....462
12.16 G848 Einstechen universal axial, schlichten....462
12.17 G849 Einstechen universal radial, schlichten....462
12.18 G850 Gewindefreistich (DIN 76)....462
12.19 G851 Freistich (DIN 509 E)....462
12.20 G852 Freistich (DIN 509 F)....462
12.21 G861 Gewindeschneiden Längs....462
12.22 G862 Gewindeschneiden, Kegel....462

13. ZYKLEN IN DEN G900 REIHEN....463

13.1 Allgemeine Hinweise....463
13.2 G951 Kalibrieren....463
13.3 G953 Werkzeug-Länge messen....463
13.4 G954 Werkzeug-Länge, Werkzeug-Radius....463
13.5 G955 Schneidenkontrolle SF....463
13.6 G956 Werkzeug-Bruchkontrolle....463
13.7 G957 Schneidenkontrolle KF....463
13.8 G958 Werkzeug-Messen Länge, Radius, Eckenradius....463

14. CYCLE DESIGN....465

14.1 Einführung Cycle Design....465
14.2 Beschreibung G-Funktion und Adressen (G5??.CFG)....467
14.2.1 Beispiel: G5??.CFG Datei (Definition G5??.CFG)....467
14.2.2 Beispiel: G550.CFG Datei....470
14.2.3 Erlaubte Adressen....471
14.3 Unterstützungsbilder....471
14.3.1 Bilder machen in *.BMP Format....471
14.3.2 Bilder machen im *.DXF und *.PIC Format....472
14.4 Ausführungsmakro....473
14.4.1 Beispiel: Ausführungsmakro....473
14.4.2 Erklärung....473
14.5 Einlesen von Zyklendateien in die CNC....474

15. TECHNOLOGISCHE BEFEHLE....475

15.1 F, F3=, F4= Vorschub und Richtung der Bewegung ... 475
15.2 F1= Konstanter Schnittvorschub bei Radiuskompensation von Kreisen ... 476
15.3 F2=, F3=, F4= Vorschub in Zyklen ... 477
15.4 F5= Vorschubeinheit für Rundachsen ... 478
15.5 F6= Lokaler Vorschub ... 478
15.6 H-(Hilfs)-Funktion ... 479
15.7 S-Funktion ... 480

16. M-FUNKTIONEN ... 481

16.1 M0/M1 Programm Halt ... 481
16.2 M3/M4/M5 Spindel EIN, Rechtlauf/Linkslauf oder Spindel Halt ... 482
16.3 M6 Automatischer Werkzeugwechsel ... 483
16.4 M7/M8/M9/M13/M14 Kühlmittel . 2 / Nr. 1 ein-/aus-schalten ... 485
16.5 M19 Orientierter Spindel Halt ausführen ... 486
16.6 M25 Werkzeugmaß Messen ... 487
16.7 M26 Messtaster Kalibrieren ... 488
16.8 M24/M27/M28 Ein-/Ausschalten des Messtasters ... 489
16.9 M30 Teileprogramm-Ende ... 490
16.10 M41/M42/M43/M44 Auswahl Spindeldrehzahlbereich ... 491
16.11 M66 Manuellen Werkzeugwechsel ausführen ... 492
16.12 M67 Werkzeugdatenwerte ändern ... 493

17. T-FUNKTION WERKZEUGSPEICHER ... 495

17.1 T-Funktion für Werkzeugwechsel ... 495
17.1.1 Werkzeugstandzeit-Überwachung ... 497
17.1.2 Werkzeugbruch-Überwachung ... 497
17.1.3 Werkzeugschnittkraft-Überwachung (T1=) ... 498
17.2 Werkzeugspeicher ... 499

18. E-PARAMETER UND ARITHMETISCHE FUNKTIONEN ... 503

18.1 E-Parameter ... 503
18.2 Arithmetische Funktionen ... 505
18.2.1 Rechenoperationen ... 506
18.2.2 Trigonometrische und inverse trigonometrische Funktionen ... 509
18.2.3 Vergleichsausdrücke ... 509
18.2.4 Klammern ... 510

19. DREHBETRIEB ... 513

19.1 Einführung ... 513
19.2 Maschinenkonstanten ... 514
19.3 G36/G37 Einschalten/Beenden Drehbetrieb ... 515
19.4 G17/G18: Bearbeitungsbenen für Drehbetrieb ... 516
19.5 G33 Gewindeschneiden ... 517
19.6 G94/G95 Erweiterung Auswahl Vorschub Einheit ... 519
19.7 G96/G97 Konstante Schnittgeschwindigkeit ... 520
19.8 Drehwerkzeuge in der Werkzeugtabelle definieren ... 521
19.9 G302 Werkzeugdaten überlagern ... 525
19.10 G611 TT130: Drehwerkzeuge vermessen ... 526
19.11 G615 Lasersystem: L/R-Messung von Drehwerkzeugen ... 528
19.12 Unwuchtzyklen ... 530
19.12.1 Allgemeine Information ... 530

19.12.2 Beschreibung Unwucht 530
19.12.3 (G227/G228) Unwuchtmonitor 531
19.12.4 G691 Unwucht messen 532
19.12.5 G692 Unwucht kontrollieren 534
19.13 Drehzyklen 535
19.13.1 G822 Zerspanen längs 536
19.13.2 G823 Zerspanen plan 537
19.13.3 G826 Zerspanen längs, schlichten 538
19.13.4 G827 Zerplanen plan, schlichten 539
19.13.5 G832 Ausdrehen längs 540
19.13.6 G833 Ausdrehen plan 541
19.13.7 G836 Ausdrehen längs, schlichten 542
19.13.8 G837 Ausdrehen plan, schlichten 543
19.13.9 G842 Einstechen axial 544
19.13.10 G843 Einstechen radial 545
19.13.11 G844 Einstechen universal axial schruppen 546
19.13.12 G845 Einstechen universal radial schruppen 547
19.13.13 G846 Einstechen axial, schlichten 548
19.13.14 G847 Einstechen radial, schlichten 549
19.13.15 G848 Einstechen universal axial, schlichten 550
19.13.16 G849 Einstechen universal radial, schlichten 551
19.13.17 G850 Freistich DIN76 552
19.13.18 G851 Freistich DIN 509 E 553
19.13.19 G852 Freistich DIN 509 F 554
19.13.20 G861 Gewindeschneiden Längs 555
19.13.21 G862 Gewindeschneiden, Kegel 556
19.14 Übersicht erlaubte G-Funktionen im Drehbetrieb 559

20. G64 KOMPLEXE GEOMETRIEBERECHNUNGEN 561

20.1 Vereinbarungen zu den Formaten 561
20.2 Schnittpunkt 563
20.2.1 Schnittpunkt Gerade-Gerade 563
20.2.2 Schnittpunkt Gerade-Gerade als Endpunkt programmiert 566
20.2.3 Fase am Schnittpunkt Gerade-Gerade 568
20.2.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade 569
20.2.5 Rundung zwischen Geraden und Fase 570
20.2.6 Schnittpunkt Gerade-Kreis 571
20.2.7 Schnittpunkt Gerade-Kreis als Endpunkt programmiert 573
20.2.8 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis 575
20.2.9 Schnittpunkt Kreis-Gerade 577
20.2.10 Schnittpunkt Kreis-Gerade als Endpunkt programmiert 579
20.2.11 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade 581
20.2.12 Schnittpunkt Kreis-Kreis 583
20.2.13 Schnittpunkt Kreis-Kreis als Endpunkt programmiert 584
20.2.14 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis 586
20.3 Tangentenpunkt 587
20.3.1 Tangentenpunktanzeiger (R1=) 587
20.3.2 Tangentenpunkt Gerade-Kreis 587
20.3.3 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis 590
20.3.4 Tangentenpunkt Kreis-Gerade 591
20.3.5 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Kreis-Gerade 593
20.3.6 Tangentenpunkt Kreis-Kreis 594
20.3.7 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Kreis-Kreis 595
20.4 Kontinuierlicher Verbindungskreis zwischen Elementen die sich nicht schneiden/tangieren 596
20.4.1 Gerade und Kreis 596
20.4.2 Kreis und Gerade 598
20.4.3 Zwei Kreise nebeneinander 599
20.4.4 Ein Kreis innerhalb eines anderen 600

20.4.5 Konzentrische Kreise ... 601
20.5 G64 Geometrieberechnungen bei diskontinuierlichen Bewegungen ... 602
20.5.1 Rundung oder Verbindungskreisanzeiger (K1=) ... 602
20.5.2 Rundung bei Schnittpunkten ... 602
20.5.3 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade ... 603
20.5.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis ... 605
20.5.5 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade ... 606
20.5.6 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis ... 607
20.5.7 Tangierende Geraden (R1=) ... 608
20.5.8 Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis oder umgekehrt ... 609
20.5.9 Verbindungskreis zwischen einer Geraden und einem Kreis die sich nicht schneiden/tangieren 610
20.5.10 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen die nebeneinander liegen ... 612
20.5.11 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt ... 614
20.5.12 Verbindungskreis bei zwei konzentrischen Kreisen ... 615
20.6 Beispiele ... 616

21. BEILAGE ... 627

21.1 Schwenken der Bearbeitungsebene ... 627
21.1.1 Einführung ... 627
21.1.2 Maschinentypen ... 628
21.1.3 Kinematisches Modell ... 629
21.1.4 Bedienung ... 630
21.1.4.1 Handbetrieb ... 630
21.1.4.2 Anzeige ... 630
21.1.4.3 Auslese Achse / Stellachse ... 631
21.1.4.4 Referenzpunkt ... 631
21.1.4.5 Unterbrechung ... 631
21.1.5 Fehlermeldungen ... 631
21.1.6 Maschinenkonstanten ... 632
21.2 Look Ahead Feed (LAF) Funktion ... 633
21.2.1 Einführung ... 633
21.2.2 Spezifische Beschreibung ... 633

INDEX ... 635

1. Einführung

1.1 Vorwort

Sehr geehrter Kunde,

Die vorliegende Anleitung soll Sie beim Programmieren der Steuerung unterstützen.

Ohne die **erforderliche Ausbildung** - innerbetrieblich, durch Berufsfortbildungs-Institute oder in einem der Schulungszentren - darf niemand auch nur kurzfristig an der Maschine arbeiten.

Beachten Sie die Hinweise zum bestimmungsgemäßen Gebrauch.

Über Maschinenkonstanten erfolgt die Anpassung der Steuerung an die Maschine. Dem Anwender ist ein Teil dieser Konstanten zugänglich. **Vorsicht!**
Für Änderungen der Konstanten müssen deren Bedeutung sowie Funktionen gut verstanden werden. Ansonsten wenden Sie sich bitte an unseren Kundendienst.

Der Anwender sollte seine Programme und spezifischen Daten (z.B. Technologiedaten, Maschinenkonstanten usw.) immer auf seinen PC oder auf Diskette auslesen. Somit kann verhindert werden, dass bei defektem System oder defekter Stützbatterie Daten unwiderruflich verloren gehen.

Änderungen in der Konstruktion, in der Ausstattung und im Zubehör bleiben im Interesse der Weiterentwicklung vorbehalten. Aus den Angaben, Abbildungen und Beschreibungen können deshalb keine Ansprüche hergeleitet werden. Irrtümer vorbehalten.

1.2 Handbücher

Es ist unmöglich die Inbetriebnahme, Anpassung, Bedienung und Programmierung des CNC-Systems hinreichend in einem Handbuch zu beschreiben. Mehrere Handbücher sind unumgänglich. Dieser Abschnitt gibt eine Übersicht über die einzelnen CNC- Handbücher.

- -Benutzer-Handbuch
- -CDS Manual (CNC Data Station Manual)
- -Technisches Handbuch
  - Einige spezifische G-Funktionen sind in das Technisches Handbuch Beschrieben.
- -Interfacing
  - -MIPS (Machine Interface Programming System.)
  - -Basic IPLC Program

2. Änderungen in V520.

2.1 Änderungen auch in V510 eingeführt.

Hinzugefügte Funktionen:

G125	Werkzeug Abheben bei Unterbrechung: AUS	ab V510_00b
G126	Werkzeug Abheben bei Unterbrechung: EIN	ab V510_00b
G642	Laser: Temperaturkompensation	ab V511_00

Geänderte Funktionen:

G7/G8 Adresse L2= hinzugefugt.
G108 Ohne IPLC-Verschiebungen
G640 Kleine Änderungen.
G145 Adresse I4= Blasluft hinzugefugt.
G241 I1= Umkehrprüfung geändert.
G320 erweitert mit I1=66 bis zum 82
Formatierte Schreib-Funktionen .
erweitert mit Abhängigkeits-Bedingung (IF)
G787/G789/G797/G799 R1=67% ersetzt durch R1=80%

Textänderungen:

G28 Beschleunigungsminderung rücksetzen ist nicht I6=0, aber I6=100.
G329 und **G339** verschoben zum Technisches Handbuch
G786 I1= Adressebeschreibung geändert.
G797/G799 B3=, I3= Adressebeschreibung zugefugt.
Cycle Design.. Hinweis Komprimierung BitMap-Bilder.

2.2 Änderungen in V520.

Hinzugefügte Funktionen:

G136 Zweite Achsen-Konfiguration für Gabelkopf: EIN.
G137 Zweite Achsen-Konfiguration für Gabelkopf: AUS.
G153 Werkstücknullpunkt nachführen: AUS
G154 Werkstücknullpunkt nachführen: EIN
G217 Winkelkopf deaktivieren
G218 Winkelkopf aktivieren
G310 Datei speichern auf Festplatte
G311 Datei laden von auf Festplatte
G318 Paletten- /Auftragsdaten abfragen
Bereich (array) Funktionen

Messzyklen im Hauptebene:

G633 Messen Winkel 2 Bohrungen.
G634 Messen Mitte 4 Bohrungen.
G699 ATC-Zyklus (= Applikation Tuning Cycle)

Drehzyklen

G844 Universelles Einstechen (Axial Schruppen)
G845 Universelles Einstechen (Radial Schruppen)
G848 Universelles Einstechen (Axial Schlichten)
G849 Universelles Einstechen (Radial Schlichten)
G850 Gewindefreistich (DIN 76).

G851 Freistich (DIN 509 E).
G852 Freistich (DIN 509 F).
G861 Gewindeschneiden längs.
G862 Gewindeschneiden Kegel.

Laser Messzyklen:

G951 Kalibrieren
G953 Werkzeug-Länge messen.
G954 Werkzeug-Länge, Werkzeug-Radius.
G955 Schneidenkontrolle SF.
G956 Werkzeug-Bruchkontrolle
G957 Schneidenkontrolle KF.
G958 Werkzeug-Messen Länge, Radius, Eckenradius.

Geänderte Funktionen:

G240/G241 Radiuskorrigierte Kontur vorausberechnen (bis zum 400 Sätze)
G320 erweitert mit I1=74 bis zum 94
G350 erweitert mit I2=
Programmier-Genauigkeit: Die Anzahl von Ziffern hinter dem Dezimalpunkt, hängt ab von MC705. MC705 kann 3 (Genauigkeit 1µm oder 1mGrad) oder 4 (Genauigkeit 0.1µ oder 0.1mGrad) sein
Cycle Design.. Angepasst an Programmier-Genauigkeit. Parameter INCH entfernt, FORM erweitert und DIMENSION hinzugefügt.

3. Allgemeine Information zum Programmieren

3.1 Teileprogramme

Ein Teileprogramm ist die vollständige Sammlung von Daten und Anweisungen, die für die Herstellung eines Werkstückes auf einer numerisch gesteuerten Werkzeugmaschine erforderlich sind.

Die Anweisungen können unterschiedliche Operationen beinhalten, z.B. Fräsen, Bohren, Gewindebohren usw. Jede Einzeloperation gilt als eine Einheit und lässt sich in Teilanweisungen zerlegen. Ein Programmsatz stellt eine vollständige Operation dar, die Wörter in einem Programmsatz definieren die Teilanweisungen.

Die richtige Bearbeitungsfolge sowie sämtliche Einzelanweisungen müssen im Teileprogramm festgelegt sein. Beispiele von Einzelanweisungen sind Werkzeugbewegungen, Maschinenfunktionen und Technologiedaten.

Ein Teileprogramm kann erst ausgeführt werden, nachdem es im CNC-Systemspeicher abgelegt ist. Ein Teileprogramm kann in mehrfacher Weise erzeugt und abgespeichert werden:

1 Durch interaktive Konturprogrammierung (ICP) für komplexe Konturen
2 Durch interaktive Teileprogrammierung (IPP) für Frästeile ohne Kenntnisse von DIN-Programmierung
3 Durch manuelle Programmeingabe über das Bedienfeld
4 Durch Einlesen eines mit Hilfe eines Datenendgerätes erzeugten Datenträgers (z.B. Diskette) in den CNC-Speicher.
5 Durch Einlesen mittels eines Netzwerks (z.B. Ethernet oder Externe Personell Computers).

3.1.1 Programmwörter

Die CNC Pilot-Steuerung verwendet das Standard CNC-Wort-Adress-System. Ein nach diesem System definiertes Wort besteht aus zwei Teilen:

1. Der Adresse, d.h. einer Einzeladresse (einem Buchstaben) oder einer indexierten Adresse. Eine indexierte Adresse besteht aus einem Buchstaben gefolgt von einem Index und dem Zeichen =, z.B. E1=.
2. einer mehrstelligen Zahl.

Führende Nullen können bei allen Wörtern entfallen. Ist aber der Wert eines Wortes gleich Null, so muss mindestens eine Null geschrieben werden.

Format von Wörter die Weg- oder Winkel-Informationen darstellen, z.B. X, Y, Z, A, B, C und so weiter.

Wörter die Weg- oder Winkel-Informationen darstellen können ein Vorzeichen (+ oder -) aufweisen. Wenn kein Vorzeichen programmiert ist, so wird ein positiver Wert angenommen. Negative Werte müssen immer ein Minuszeichen aufweisen.

Weg- oder Winkel-Befehle können mit Dezimalpunkt geschrieben werden. Die Anzahl von Ziffern hinter dem Dezimalpunkt, hängt ab von MC705. MC705 kann 3 (Genauigkeit 1µm oder 1mGrad) oder 4 (Genauigkeit 0.1µ oder 0.1mGrad) sein. Nachfolgende Nullen können somit entfallen. Wenn kein Dezimalkomma programmiert ist, so nimmt die CNC an, dass dieser jeweils hinter der letzten Stelle der Zahl steht.

Die Gesamtlänge ist immer 9 Ziffern. Die Programmierung ist dann 123456.789 oder 12345.6789

Mm oder Inch.

Wenn G70 im Anfang eines Programms programmiert ist, wird umgeschaltet nach Inch. Die Programmierung von einem Wegbefehl ist dann 12345.6789 oder 1234.56789 (Genauigkeit 0.0001 oder 0.00001Inch)

Modale Wörter

Ein modales Wort bleibt nach seiner Ausführung wirksam, bis es überschrieben oder rückgesetzt wird.

Nicht Modale Wörter

Ein nicht modales Wort ist nur wirksam im Satz in dem es enthalten ist. Bei Bedarf muss es erneut programmiert werden.

Beispiel eines Einzelwortes und eines indexierten Wortes
Einzelwort : X-21.43 "X" ist die Adresse, "-" das Vorzeichen und "21.43" die Dezimalzahl.
Indexiertes Wort: X1=-21.43. "X1=" ist die Adresse, "-" das Vorzeichen und "21.43" die Dezimalzahl.

3.1.2 Programmsätze

Ein Programmsatz kann aus mehreren Wörtern bestehen, die als eine Einheit betrachtet werden und alle Informationen enthalten, die für die Ausführung einer vollständigen Operation erforderlich sind. Diese Operation kann eine Werkzeugbewegung sein oder eine Maschinenfunktion oder eine Kombination von beiden.

Das CNC Pilot System verwendet ein variables Satzformat, d.h. die Satzlänge kann für jeden Satz verschieden sein, infolge von unterschieden in der Anzahl oder der Länge der Wörter. Ein Programmsatz kann bis zu 255 Zeichen enthalten.

Das erste Wort in einem Programmsatz ist immer das N-Wort. Die Reihenfolge der weiteren Wörter ist frei wählbar. Die empfohlene Reihenfolge für häufig verwendete Wörter geht aus dem Beispiel hervor.

Jedes Wort darf nur einmal in einem bestimmten Satz vorkommen. Wörter wie E1= und E2= haben unterschiedliche Adressen und dürfen somit im gleichen Satz vorkommen.

Die einzelnen Sätze auf einem Datenträger werden mit dem Zeichen für Zeilenvorschub [LF] von einander getrennt.

Beispiel eines Programmsatzes.

N20 G1 X14 Z62.5 F300 S200 T12 M3	N20	Satznummer
	G1	Wegbedingung
	X14 und Z62.5:	Weginformation

Technologie- und Maschinendaten wie Spindeldrehzahl (S), Vorschub (F), Werkzeugauswahl (T) und Spindeldrehrichtung (M3/M4) können ebenfalls im Satz enthalten sein.

Die Satznummer N

Das erste Wort in einem Programmsatz ist die Satznummer. Sie kennzeichnet den Satz. Jeder Satz hat seine eigene Nummer. Die Satznummern liegen im Bereich NO bis N9999999.

Es ist allgemein üblich, eine bestimmte Satznummer nur einmal im selben Programm zu verwenden. Die automatische Satznummerprüfung wird über eine Maschinenkonstante oder im BTR-Betrieb ausgeschaltet. Ausschalten über Maschinenkonstante wird angewendet bei größeren Programmen, die nicht im BTR-Betrieb ausgeführt werden.

Die Reihenfolge der Satznummern im Programm ist frei wählbar. Die Ausführung der Sätze erfolgt in der programmierten Reihenfolge. Beispiel:

Programmierte Reihenfolge: N10, N50, N30
Ausführung in der Reihenfolge: N10, N50, N30

Mit der Funktion "Neu nummerieren" lassen sich die Satznummern automatisch in aufsteigender Reihenfolge - beginnend mit N1 - neu durchnumerieren.

Bei der Eingabe von Programmsätzen über das Bedienfeld werden die Satznummern automatisch vom CNC-System erzeugt.

3.1.3 Erstellen eines Teileprogramms

Programmkennung

Jedes Teileprogramm oder Unterprogramm muss mit einer Kennummer (einer Zahl zwischen 1 bis 9999999, abhängig von MC773) anfangen.

Die Zahlen 1, 125, 9001, 12345, 876543, 3451592, zum Beispiel, sind gültige Kennummern.

Zum Ändern der Kennummern ist die Funktion "Umbenennen" vorgesehen.

Der Name eines Teileprogramms kann zwischen den Zeichen für Anmerkungsbeginn "(" und Anmerkungs-Ende ")" geschrieben werden, unmittelbar nach der Kennummer. Die Namen werden bei der Darstellung des Dateiverzeichnisses am CNC-Bildschirm aufgelistet.

Beispiel einer Teileprogrammkennung mit Namen
N9001 (Platte NR. A334)

Für frühere CNC-System (Kompatibilität) ist nachfolgende Teileprogrammkennung möglich (für Programmen %PM... und Makros %MM.)
%PM9001
N9001 (Platte NR. A334)

Diese Programme werden automatisch vom CNC-System erkannt und korrekt abgespeichert, abhängig von Gültigkeitsprüfung (MC772). Die Datenübertragung von der CNC nach draußen wird gesteuert über einer Maschinenkonstante (MC799)

Teileprogrammaufbau

Zum Erstellen eines Teileprogramms benötigt der Programmierer folgende Informationen:
1. die Lage der Werkstückaufspannung und das Spannmittel
2. der Bearbeitungsablauf
3. die für die Bearbeitung erforderlichen Werkzeuge
4. die zutreffenden Technologiedaten pro Werkzeug
5. die Werkstückmaße und die erforderlichen Bewegungen

Eine Beschreibung der Punkte 1 bis 4 würde den Rahmen dieser Anleitung sprengen.

Die Verfahrbewegungen an der Maschine sind eine Kombination von Werkzeug- und Werkstückbewegungen. Um die Programmierung zu vereinfachen wird angenommen, dass sämtlicher Bewegungen durch das Werkzeug ausgeführt werden. Der tatsächliche Bewegungsablauf ist von der Konfiguration von Werkzeugmaschine und Steuerung abhängig.

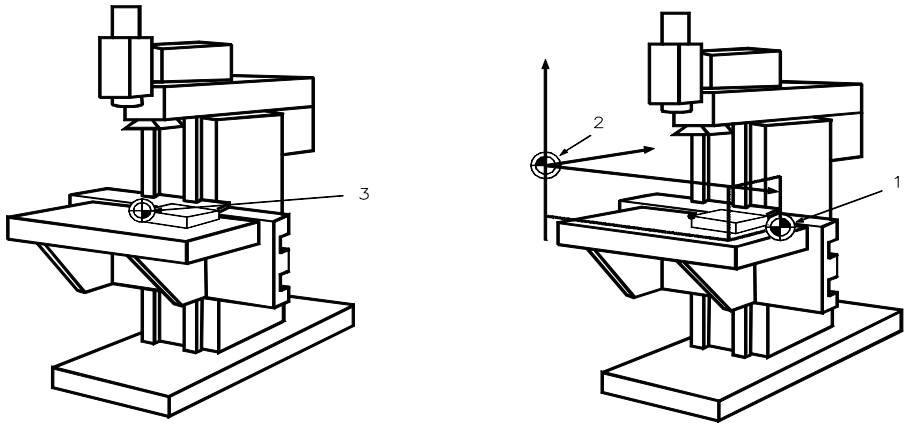
Auf dem Werkstück wird ein imaginäres Koordinatensystem gelegt, dessen Nullpunkt als Bezugspunkt der programmierten Bewegungen dient. Die Lage dieses Punktes wird durch den Programmierer so ausgewählt, dass sich ein Minimum an Programmierberechnungen ergibt. Für die Richtung der Koordinatenachsen siehe "Achsenkonfigurationen an Werkzeugmaschinen".

Programmspeicherung

Der Anwenderspeicher kann zwei Teileprogramme (Ausführen und Editieren) und mehrere Unterprogramme (Makros) speichern. Alle andere Programme und Makros werden auf die Festplatte gespeichert. Die Gesamtzahl wird über eine Maschinenkonstante (MC85) mit 50 bis 1000 festgelegt.

Die gespeicherten Programme lassen sich mit der Funktion "Verriegelung" gegen unberechtigtes Editieren an der Steuerung schützen.

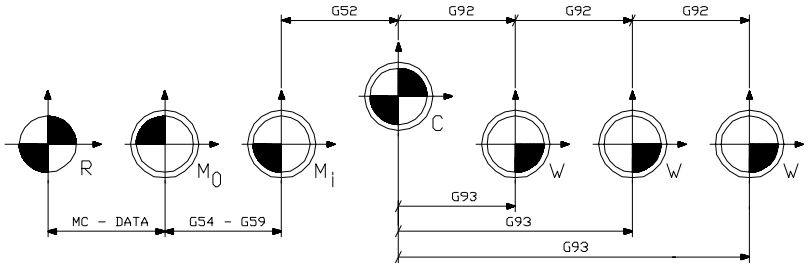
3.1.4 Nullpunkte



1 = Maschinenreferenzpunkt
2 = Maschinennullpunkt
3 = Programmnullpunkt

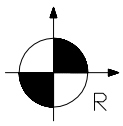
Nach dem Einschalten wird zuerst eine Referenzpunktsuche vorgenommen. Damit wird der Maschinennullpunkt festgelegt, da die Verschiebungsdaten vom Maschinennullpunkt (M0) zum maschinenfesten Referenzpunkt (R) über Maschinenkonstanten abgespeichert sind.

Der Teileprogrammierer legt einen auf dem Werkstück bezogenen Programmnullpunkt (W) fest, von dem aus den Werkstückmaße gemessen werden. Dieser Programmnullpunkt muss sich ebenfalls auf den Maschinennullpunkt beziehen, der mit den Funktionen G52 und/oder G54...G59 festgelegt werden kann.



1. **Maschinenfesten Referenzpunkt (R)**

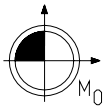
Jede Bewegungsachse einer Werkzeugmaschine hat einen festen Punkt, der als Referenzpunkt bezeichnet wird. Die Referenzpunkte aller Achsen zusammen bilden den maschinenfesten Referenzpunkt (R)



Während der Referenzpunktsuche (siehe Bedienungsanleitung (Steuerungshandbuch)) fährt das Werkzeug den Referenzpunkt der jeweiligen Achse(n) an. Wenn dieser Punkt erreicht ist, wird die Achse automatisch von der CNC genullt und werden die Positionen der Software-Endschalter festgelegt.

2. **Maschinennullpunkt (M)**

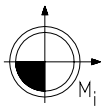
Der Maschinennullpunkt ist ebenfalls ein fester Punkt auf der Maschine.



Bei der Inbetriebnahme den CNC-System werden den Entfernungen in den Achsen vom maschinenfesten Referenzpunkt (R) zum Maschinennullpunkt (Mo) gemessen und in den Maschinenkonstantenspeicher abgelegt. Jede Achse hat dazu seine eigene Maschinenkonstante.

Nachdem der maschinenfesten Referenzpunkt über die Verfahren Referenzpunktsuche festgelegt ist, werden die betreffenden, im Maschinenkonstantenspeicher abgelegten Maßangaben von der CNC ausgelesen. Der Maschinennullpunkt (Mo) wird als Ursprung dem Koordinatensystem festgehalten. Die angezeigten Positionen beziehen sich auf diesen Nullpunkt.

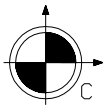
3. **Sekundärer Maschinennullpunkt (Mi)**



Hat die Werkzeugmaschine mehrere Aufspannstationen (z.B. Palettenstationen), so hat jede Aufspannstation ihren eigenen festen Nullpunkt. Diese festen Nullpunkte werden als sekundäre Maschinennullpunkte (Mi) bezeichnet.

Die Entfernungen in den Achsen vom Maschinennullpunkt (Mo) zu den sekundären Maschinennullpunkten (Mi) werden in den Nullpunktverschiebungsspeicher abgelegt. Die Funktionen G53...G59 oder G54 I[0..99] (ab V320) erlauben die Speicherung von 6 bis zu maximal 99 sekundären Nullpunkten.

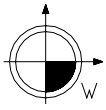
4. **Aufspannungsnullpunkt (C)**



Wenn ein sekundärer Nullpunkt (Mi) festgelegt ist, muss der Nullpunkt des Spannmittels bestimmt werden. Der Aufspannungsnullpunkt kann mit dem aktiven Nullpunkt Mi zusammenfallen oder aber mit der G52-Funktion "Istwert setzen" festgelegt werden.

Bei einem externen Programmaufruf mit Verschiebungsdaten wird der Nullpunkt C automatisch von der Steuerung festgelegt.

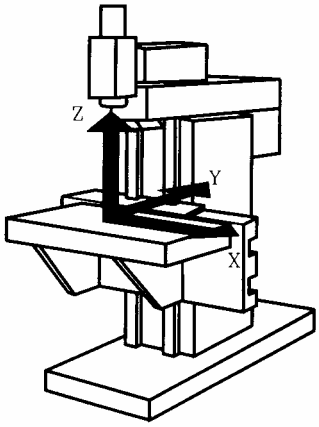
5. **Programmnullpunkt (W)**



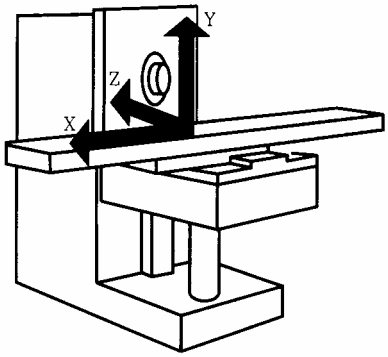
Der Programmnullpunkt W ist der Nullpunkt von dem aus den Achsenkoordinaten im Teileprogramm gemessen werden. Die Lage von Punkt W kann durch den Programmierer frei gewählt werden.

Die Beziehungen zwischen den Programmnullpunkten und dem Maschinennullpunkt werden mit G52, G54...G59, G54 I[0..99], G92/G93 festgelegt.

3.2 Achsenkonfigurationen an Werkzeugmaschinen

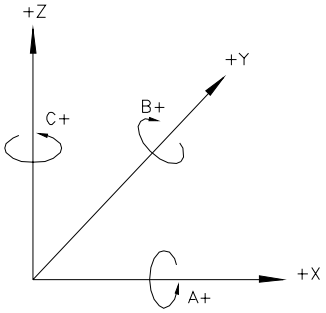


Vertikalfräsmaschine

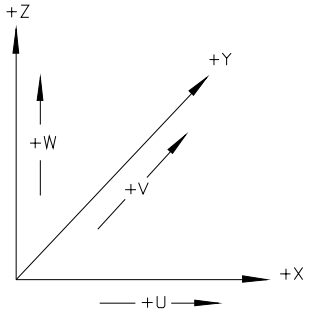


Horizontalfräsmaschine

Eine Fräsmaschine hat drei lineare Hauptachsen (X, Y, Z) die einander senkrecht zugeordnet sind. Die Orientierung dieser Achsen wird von der Z-Achse bestimmt, die immer parallel zur Hauptspindel der Werkzeugmaschine verläuft. Die X-Achse hat den längsten Verfahrweg senkrecht zur Z- Achse. Jeder Hauptachse kann eine Drehachse und eine lineare Hilfsachse zugeordnet sein. Sie sind im folgenden dargestellt.



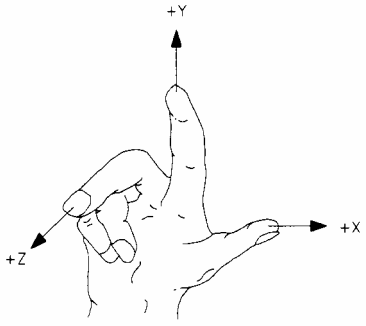
Drehachsen

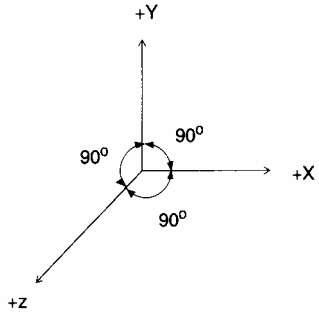


Lineare Hilfsachsen

Orientierung der Hauptachsen für eine Vertikalfräsmaschine

Die Lage der CNC-Werkzeugmaschinenachsen wird von den Normen ISO 841, DIN 66217 und EIA RS-267-A festgelegt. Zur Angabe der Orientierung sämtlicher CNC-Werkzeugmaschinenachsen wird von diesen Normen die definierte Rechtehandregel verwendet.

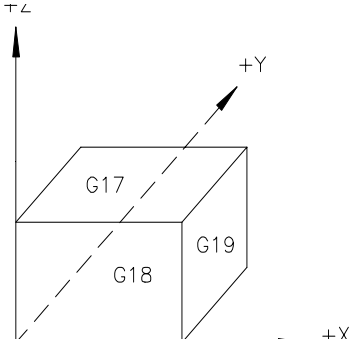




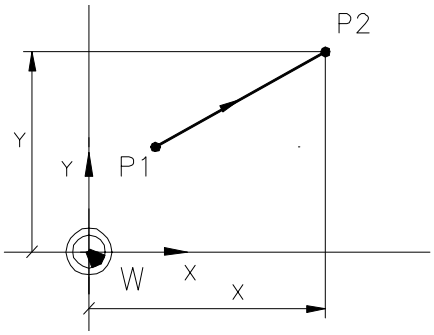
Der Daumen stellt die X-Achse dar, der Zeigefinger die Y-Achse und der Mittelfinger die Z-Achse. Die Richtung in der die Finger zeigen stellt die positive Richtung der entsprechenden Achse dar.

3.2.1 Definieren von Koordinaten

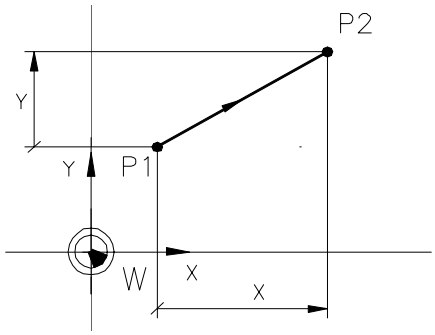
Die Verfahrwege entlang den Achsen definieren die Koordinaten von Punkten im Raum (3-D). Die Achsenkoordinaten liegen in einer von drei Ebenen (XY-Ebene, XZ-Ebene, YZ-Ebene).



3.2.2 Kartesische Koordinaten

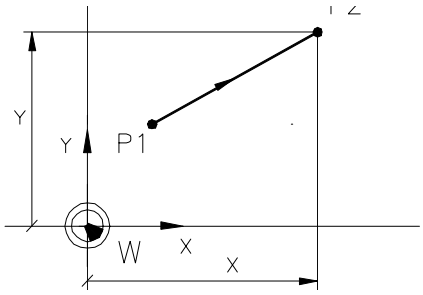


Absolute (G90) Koordinaten

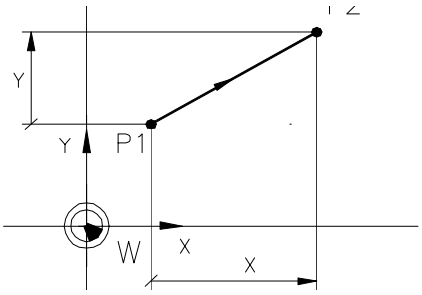


Inkrementelle (G91) Koordinaten

3.2.3 Polarkoordinaten

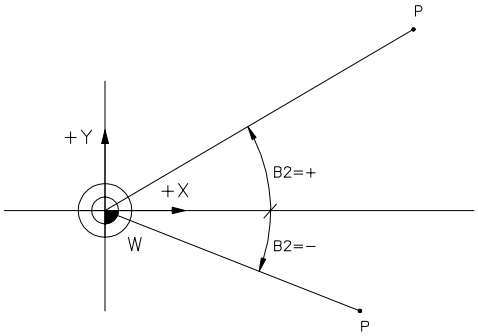


Absolute (G90) Koordinaten

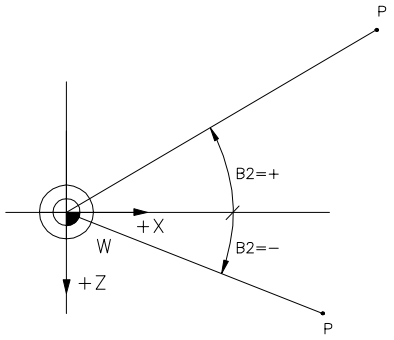


Inkrementelle (G91) Koordinaten

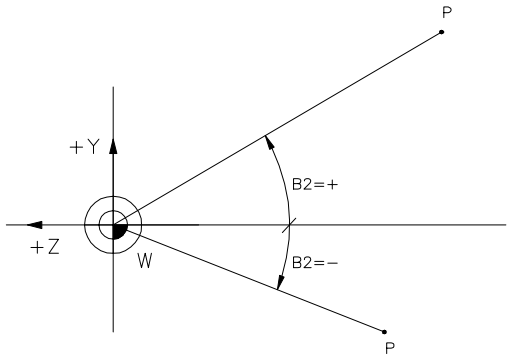
XY Ebene (G17)



XZ Ebene (G18)

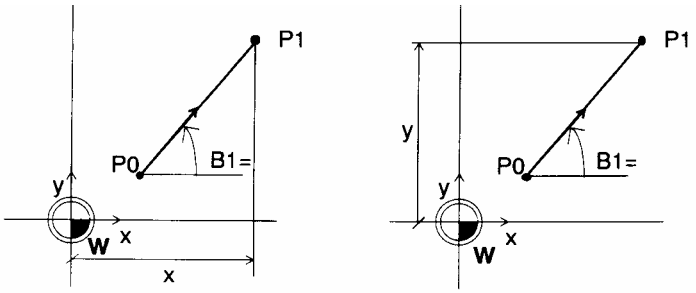


YZ Ebene (G19)

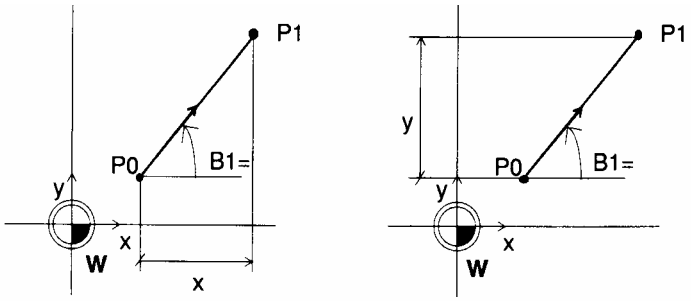


3.2.4 Kombinieren von linearen und winkligen Koordinaten

Eine Linearachsenkoordinate und eine winklige Koordinate bestimmen gemeinsam die Lage eines Punktes.



Absolute (G90) Koordinate



Inkrementelle (G91) Koordinaten

4. Über die vorliegende Anleitung

4.1 Philosophie und Ziel dieser Anleitung

Diese Anleitung bietet einen Zugriff auf umfassende Informationen über die Programme zum CNC System.

Der Kern den in dieser Anleitung enthaltenen Referenzdaten findet sich in den Abschnitten über die G, F, H, M, S und T-Funktionen. Zusätzliche Informationen wie mathematische Operationen und Formeln sind in den Anhängen aufgeführt. Die Anwendung dieser Funktionen wird im folgenden erläutert.

4.2 Inhalt der einzelnen Abschnitte

4.2.1 G-Funktionen

Diese Funktionen dienen zur Vorbereitung der CNC-Werkzeugmaschine auf die Programmieranweisungen. Sie werden als Wegbedingungen bezeichnet. Die Einteilung der einzelnen Abschnitte zu den G-Funktionen sieht folgendermaßen aus:

Zweck
Der Grund weshalb die Funktion verwendet wird.

Format
Das Format des Programmsatzes der Funktion. Den unter dieser Überschrift verwendeten Konventionen wird im Abschnitt >>Einführung<< dieser Anleitung beschrieben.

Zugehörige Funktionen
Die Funktionen welche zur gleichen Funktionsgruppe gehören; sie können die Funktion löschen.

Parameter
Die Programmwörter welche den Wirkungsbereich der Funktion definieren, oder die Wörter welche programmiert werden können, wenn die Funktion wirksam ist.

Hinweise und Verwendung
Einzelheiten über die Verwendung der Funktion und unter welchen Umständen.

Beispiele
Beispiele praktischer Anwendungen der Funktionen.
Diese Funktion spezifiziert der Vorschub Möglichkeiten.

4.2.2 F-Funktion

Diese Funktion spezifiziert den Vorschub Möglichkeiten. Siehe Kapitel: Technologische Befehle.

4.2.3 H-Funktionen

Diesen Funktionen werden vom Werkzeugmaschinenhersteller (nicht vom CNC-Hersteller) bestimmte Aufgaben zugeordnet. Angaben über die Anwendung dieser Hilfsfunktionen sind der betreffenden Dokumentation des Werkzeugmaschinenherstellers zu entnehmen.
Siehe Kapitel: Technologische Befehle, Paragraph: H-(Hilfs)-Funktion.

4.2.4 M-Funktionen

Diese Funktionen wirken direkt auf den Maschinenbetrieb, z.B. Kühlmittelzufuhr ein/aus. Angaben über die Anwendung dieser Hilfsfunktionen sind der betreffenden Dokumentation des Werkzeugmaschinenherstellers zu entnehmen. Siehe Kapitel: M-Funktionen.

4.2.5 S-Funktion

Diese Funktion spezifiziert die Spindeldrehzahl in Umdrehungen/min.
Siehe Kapitel: Technologische Befehle, Paragraph: S-Funktion.

4.2.6 T-Funktion

Diese Funktion spezifiziert die Nummer mit der ein Werkzeug gewählt und dessen Abmessungen im CNC-Werkzeugspeicher abgelegt wird. Siehe Kapitel: T-Funktion Werkzeugspeicher.

4.2.7 E-Parameter

E-Parametern sind Brauchbar für flexibel Programms. Ein Programm kann für mehrere Produkte benutzt werden. Siehe Kapitel: E-Parameter und arithmetische Funktionen.

4.2.8 Geometrieberechnungen

Geometrieberechnungen ist eine Funktion, womit der Bediener ein Programm machen kann, ohne Kenntnisse von den exakten Koordinaten von bestimmten Punkt. Siehe G64

4.2.9 Grafische Unterstützung

Grafische Unterstützung macht die Bewegungen von dem Werkzeug sichtbar.

4.2.10 Maschinenkonstanten

Mit Maschinenkonstanten kann der Maschinenbauer die Maschine Optimalisieren. Der Anwender kann spezifische Maschinenkonstanten (Anwender MC) ändern. Für Beschreibung Maschinenkonstanten Siehe Technisches Handbuch.

4.3 Empfohlene Reihenfolge beim Lesen der Abschnitte zu den Programmier-Funktionen

Grundlegendes zur CNC-Programmierung

Betriebsarten der Koordinaten-Messung

G90/G91	- Auswahl Absolutmaß/Inkrementalmaß-Eingabe
G70/G71	- Auswahl Inch/Metrisch- Programmierung

Grund-Werkzeugbewegungen

G0	- Eilgang
G1	- Linearen Werkzeugbewegungen eine Vorschubgeschwindigkeit zuordnen
	- Werkzeugbewegungen mit Vorschubgeschwindigkeit zuordnen (linear mit Rotation)
	- Werkzeugbewegungen eine Vorschubgeschwindigkeit zuordnen (3D-interpolation).
G2/G3	- Kreisförmige Vorschubbewegung im Uhrzeigersinn/ Gegenuhrzeigersinn ausführen
G78	- Punktposition definieren

Radiuskorrektur

G41/G42	- Werkzeugradiuskorrektur (LINKS/RECHTS)
G43/G44	- Werkzeugradiuskorrektur ((BIS/ÜBER Endpunkt)
G40	- Radiuskorrektur löschen

Hauptebenen

G17	- Auswahl XY-Ebene (Werkzeug in Z-Achse)
G18	- Auswahl XZ-Ebene (Werkzeug in Y-Achse)
G19	- Auswahl YZ-Ebene (Werkzeug in X-Achse)
G7	- Bearbeitungsebene Schwenken

Positionier- und Vorschubfunktionen

G27/G28	- Löschen/Auswahl eines anderen Positioniersteuerungsmodus
G25/G26	- Vorschubkorrektur ein/ausschalten
G94/G95	- Maßeinheit der Vorschubgeschwindigkeit wechseln
G4	- Verweilzeit einfügen

Werkzeug- und Spindeldrehzahl- Funktionen

S	- Spindeldrehzahl
T	- Werkzeugnummer

Nullpunktverschiebungen

G51/G52	- Löschen/Aktivieren Palettennullpunktverschiebung
G53/G54-G59	- Löschen/Aktivieren der gespeicherten Nullpunktverschiebungen
G54 I[0..99]	- Aktivieren der gespeicherten Nullpunktverschiebungen
G92/G93	- Absolute/inkrementelle Nullpunktverschiebung

Grafische Simulation

G98	- Grafikfensterdefinition
G99	- Grafik Materialdefinition
G195	- Grafikfenster definieren
G196	- Grafische Definition beenden
G197	- Grafische Innenkontur definieren
G198	- Grafische Außenkontur definieren
G199	- Rohteil- oder Maschinenteilkontur definieren

Maschinenfunktionen

M3/M4	- Auswahl Spindeldrehung im Uhrzeigersinn/Gegenuhrzeigersinn
M5	- Spindeldrehung stoppen
M19	- Orientierter Spindelhalt ausführen
M7	- Kühlmittelzufuhr Nr. 2 einschalten
M8	- Kühlmittelzufuhr Nr. 1 einschalten
M9	- Kühlmittelzufuhr ausschalten
M13	- Kühlmittelzufuhr Nr. 1 einschalten und Spindeldrehung im Uhrzeigersinn
M14	- Kühlmittelzufuhr Nr. 1 einschalten und Spindeldrehung im Gegenuhrzeigersinn
M6	- Automatischen Werkzeugwechsel vornehmen
M66	- Manuellen Werkzeugwechsel vornehmen
M67	- Werkzeugkorrekturwerte ändern
M0	- Programmausführung stoppen
M30	- Programm-Ende

Geometriefunktionen

G11	- Fase oder Rundung einfügen
G63/G64	- Löschen/Aktivieren Geometrieberechnungen
G72/G73	- Löschen/Ausführen Vergrößern/Verkleinern oder Spiegeln
G9	- Polpunkt Definieren

Definierte Festzyklen

G79	- Festzyklus an einem Punkt ausführen
G77	- Festzyklus auf einem Kreis ausführen
G81	- Bohrzyklus definieren

G83	- Tieflochbohrzyklus definieren
G84	- Gewindebohrzyklus definieren
G85	- Reibzyklus definieren
G86	- Ausdrehzyklus definieren
G87	- Rechtecktaschenfräszyklus definieren
G88	- Nutenfräszyklus definieren
G89	- Kreistaschenfräszyklus definieren

Übertragung der Programmsteuerung

G14	- Sprung und Wiederholvorgang ausführen
G29	- Bedingten Sprung ausführen
G22	- Unterprogramm (Makro) ausführen
G23	- Weiteres Teileprogramm ausführen
G36/G37	- Anfangen / Beenden Drehbetrieb

E-Parameter und arithmetischen Operationen

Spezielle Funktionen

G141	- 3D-Werkzeug Korrektur aktivieren
G180/G182	- Löschen/Auswahl Zylinderinterpolation
G6	- Spline Kurven berechnen
G8	- Werkzeug Schwenken
G39	- Werkzeug Aufmass aktivieren / deaktivieren
G61/G62	- Tangentialen An- und wegfahren
G66/G67	- Auswahl negative / positive Werkzeugrichtung
G74	- Absolutposition
G174	- Werkzeug Rückzugbewegung

Messzyklen

G45	- Messen eines Punktes
G45 + M25	- Messen von Werkzeugmaße
G46	- Messen eines Vollkreises
G46 + M26	- Messtasterkalibrierung
G49	- Messtoleranzen prüfen
G50	- Verarbeiten der Messergebnisse
G145	- Ausführen der Grundmessung
G148	- Abfragen des Messtasterstatus
G149	- Abrufen der Werkzeugdaten und Verschiebungen
G150	- Ändern der Werkzeugdaten und Verschiebungen

Taschenzyklen

G200	- Anfang Taschenzyklus
G201	- Anfang Taschenkonturzyklus
G202	- Ende Taschenkonturzyklus
G203	- Anfang der Taschenkonturbeschreibung
G204	- Ende der Taschenkonturbeschreibung
G205	- Anfang der Inselkonturbeschreibung
G206	- Ende der Inselkonturbeschreibung
G207	- Beschreibung der Inselkontur in einem Makro
G208	- Beschreibung der Kontur als ein regelmäßiges Viereck

Hilfsfunktionen

H

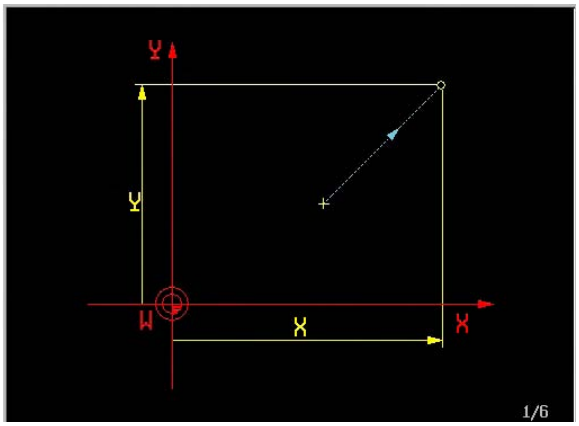
5. G-Funktionen

5.1 G0 Eilgang

Verfahrbewegungen im Eilgang ausführen. Der Eilgang wird je Achse über eine Maschinenkonstante eingestellt. G0 wird vorwiegend zum Positionieren eines Werkzeuges vor und nach einem Arbeitsgang eingesetzt.

Format

G0 [Achsenkoordinaten]



G	Eilgang
X	Endpunktkoordinate
Y	Endpunktkoordinate
Z	Endpunktkoordinate
B	Endwinkel
C	Endwinkel
B1=	Winkel
B2=	Polarwinkel
?90=	Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91=	Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
L1=	Streckenlänge
L2=	Polarlänge
P1=	Punktedefinitionsnummer

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G1, G2, G3, G6 und G9.

Modale Wörter

F, F1=, F3=, F4=, S, S1= , T, T1=, T2=, T3= , M, M1=, H, Ennn, U, V, W
D (Winkel orientierter Spindelstop, nur kombiniert mit M19),
I, J, K, R innerhalb G182
I, I1=, J1=, K1=, R, R1=, X1=, Y1=, Z1= innerhalb ICP
A40=, B40=, C40=, R für Vorschubberechnung der Achsen.

Nicht modale Wörter

F6=

Einschaltstellung

Die Funktion G0 ist am Anfang eines Programms, nach Softkey <CNC rücksetzen>, Softkey <Programm abbrechen> und nach Ausführung G77 oder G79, automatisch wirksam.

Löschen

Die Funktion G0 wird durch G1, G2, G3, G6 gelöscht.

Halt nach einer Eilgangbewegung

Die Sollposition wird erreicht, bevor die nächste Bewegung beginnt, d.h. nach einer Eilgangbewegung wird ein Halt eingelegt.

Kein Halt nach einer Eilgangbewegung

Nötigenfalls können Eilgangbewegungen ohne Halt ausgeführt werden.
G28 und Parameter I4= erlauben die Auswahl zwischen Ausführung der Eilgangbewegungen mit Halt (Einschaltstellung) und ohne Halt zwischen den Bewegungen.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G28.

G0 EILGANG

Verfahrbewegungen in der Hauptebene

Die Eilgangbewegungen in der Hauptebene, d.h. der durch G17, G18 oder G19 definierten Ebene, wird unter voller Kontrolle des Linearinterpolators ausgeführt. Folglich wird eine Gerade gefahren.

Polarkoordinaten oder eine Koordinate und ein Winkel

Die Positionen in der Hauptebene können auch mit Polarkoordinaten oder mit einer Koordinate und einem Winkel programmiert werden.

Positionierlogik

Die Positionierlogik ist ein fester Bewegungsablauf, der durch die wirksame Hauptebene und die Bewegungen in der Werkzeugachse bestimmt wird.

Falls sich das Werkzeug zum Werkstück hinbewegt:

	G17 XY-EBENE	G18 XZ-EBENE	G19 YZ-EBENE
1. Bewegung	Rundachse(n)	Rundachse(n)	Rundachse(n)
2. Bewegung	X und Y	X und Z	Y und Z
3. Bewegung	Z-Achse	Y-Achse	X-Achse

Falls sich das Werkzeug vom Werkstück wegbewegt:

	G17 XY-EBENE	G18 XZ-EBENE	G19 YZ-EBENE
1. Bewegung	Z-Achse	Y-Achse	X-Achse
2. Bewegung	X und Y	X und Z	Y und Z
3. Bewegung	Rundachse(n)	Rundachse(n)	Rundachse(n)

Werkzeug in der positiven Richtung der Werkzeugachse (g66/g67)

Bei G67 weist das Werkzeug in der positiven Richtung der Werkzeugachse. Das bedeutet, dass eine Verfahrbewegung zum Werkstück hin in der positiven Richtung erfolgt. Die Positionierlogik wird entsprechend angepasst.

Positionierlogik abschalten

Manchmal wird die Positionierlogik nicht benötigt, z.B. wenn das Werkzeug auf eine Werkzeugwechselposition gefahren wird.
Nach Abschalten der Positionierlogik wird in allen Achsen gleichzeitig verfahren. Zum Abschalten der Positionierlogik wird die Funktion G28 und das Wort I5=1 eingesetzt. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G28.

Orientierter Spindel-Halt (D.. M19)

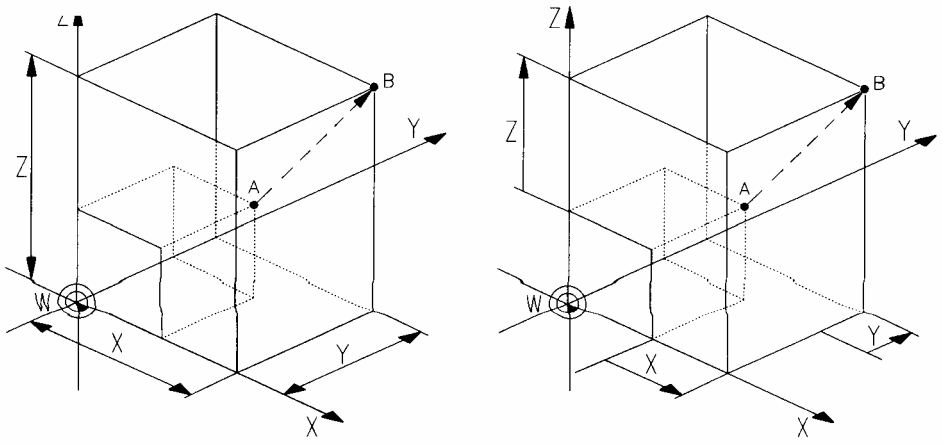
Bei orientiertem Spindelhalt muss das D-Wort für den Offset-Winkel zusammen mit der Funktion M19 programmiert werden. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion M19.

Benützen sie die G303 M19 D..

Ausgangsposition

Am Anfang eines Programms muss in einem Programmsatz für Verfahrbewegungen, jede aktive Achse programmiert werden. Dadurch ist gewährleistet, dass sich nach Programmstart auch wirklich jede Achse in der Ausgangsposition befindet.

Beispiel



Die Eilgangbewegung von Punkt A zu Punkt B kann folgendermaßen programmiert werden:

N... G0 X25 Y15 Z30

Die tatsächlichen Verfahrbewegungen sind (bei G17/G66):
- eine Verfahrbewegung in der Werkzeugachse (Z).
- eine gleichzeitige Verfahrbewegung in den Hauptebene (X und Y);

5.2 G1 Linearinterpolation

Anweisung, dass alle linearen Verfahrbewegungen mit der angegebenen Vorschubgeschwindigkeit auszuführen sind.

Format

Bewegungen in der Hauptebene

G1 {X..} {Y..} {Z..} {F..}

3D-Interpolation

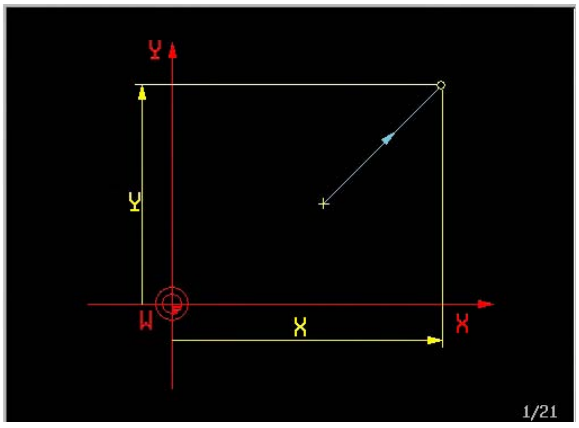
G1 X.. Y.. Z.. {F..}

Eine Drehachse

G1 {A..} {B..} {C..} {A40=..} {B40=..} {C40=..} {F...}

Bewegungen in mehreren Achsen

G1 {X..} {Y..} {Z..} {A..} {B..} {C..} {A40=..} {B40=..} {C40=..} {F..}



G	Linearinterpolation
X	Endpunktkoordinate
Y	Endpunktkoordinate
Z	Endpunktkoordinate
B	Endwinkel
C	Endwinkel
B1=	Winkel
B2=	Polarwinkel
?90=	Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91=	Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
L1=	Streckenlänge
L2=	Polarlänge
P1=	Punktedefinitionsnummer
P2=	Punktedefinitionsnummer
P3=	Punktedefinitionsnummer
P4=	Punktedefinitionsnummer

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G0, G2, G3, G6 und G9.

Modale Wörter

F, F1=, F3=, F4=, F6=, S, S1= , T, T1=, T2=, M, M1=, H, Ennn, U, V, W
D (Winkel orientierter Spindelstop, nur kombiniert mit M19),
I, J, K, R innerhalb G182
I, I1=, J1=, K1=, R, R1=, X1=, Y1=, Z1= innerhalb ICP
A40=, B40=, C40=, R für Vorschubberechnung der Drehachsen.

Verfahrbewegungen in den Achsen

Die Verfahrbewegungen in den Achsen werden immer interpoliert, so dass sie in allen programmierten Achsen gleichzeitig ausgeführt werden.

Polarkoordinaten bzw. eine Koordinate und Winkel

Die Positionen in der Hauptebene können auch mit Polarkoordinaten bzw. einer Koordinate und einem Winkel programmiert werden.

Definierte Punkte (G78)

Ein G1-Satz können bis zu vier vordefinierte Punkte (P-Wörter) enthalten. Die Reihenfolge, in der die Punkte programmiert sind, bestimmt der Werkzeugbewegungsablauf.
Beispiel:
G1 P5 P2 F100
Das Werkzeug fährt mit einer Geschwindigkeit von 100 mm/min auf P5 und danach auf P2.

Vorschub in der Hauptebene

Der programmierte Vorschub ist der Vorschub auf der Geraden.

Radiuskorrektur in der Hauptebene (G40...G44)

Konturen die durch geradlinige und kreisförmige Bewegungen definiert sind können mit Radiuskorrektur bearbeitet werden.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktionen G40, G41/G42 und G43/G44.

3D-Interpolation

Werden die drei Achsen X, Y und Z in einem Satz programmiert, so veranlasst die CNC eine geradlinige Bewegung im Raum, vom Anfangspunkt bis zum Punkt der durch die drei Endpunktkoordinaten definiert ist.

Positionen in der Hauptebene können in der normalen Weise programmiert werden.

Für die Programmierung von Achsen außerhalb der Hauptebene sind kartesische Koordinaten zu verwenden.

Vorschub bei 3D-Interpolation

Der programmierte Vorschub ist der Vorschub auf der Geraden.

3D-Werkzeugkorrektur

3D-Werkzeugkorrektur bei normalisierten Vektoren ist vorgesehen.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G141.

Programmierung von Drehachsen

Drehachsenradius für Vorschubberechnungen

Für Vorschubberechnungen kann der Radius jeder in Frage kommenden Drehachse mit A40= (für die A-Achse), B40= (für die B-Achse) und C40= (für die C-Achse) programmiert werden.

Maschinen mit kinematischem Modell

In Maschinen mit dem kinematischem Modell, kann der Drehachsenradius zwischen dem Mittelpunkt der Rundachse und des Werkstückes berechnet werden. Dadurch braucht A40=, B40= und C40= nicht mehr programmiert werden. Ermöglicht wird dies über G94 F5=1.

Löschen Drehachsenradius

Der programmierte Drehachsenradius wirkt modal und bleibt wirksam, bis er durch

- A40=0, B40=0 bzw. C40=0,
- Anwahl einen anderen Koordinatensystem,
- M30 oder Softkey CNC rücksetzen oder Softkey Programm abbrechen gelöscht wird.

Programmierter Vorschub

Wird A40=, B40= oder C40= ein Radiuswert zugeordnet, so wird der Oberflächenvorschub in mm/min bzw. Inch/min programmiert.

Drehachsenradius nicht Programmiert

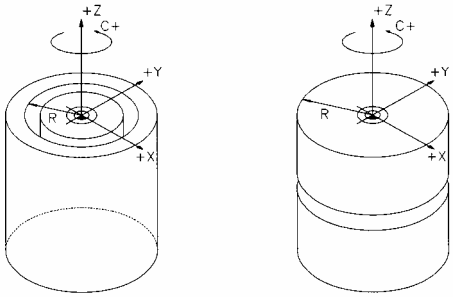
Wenn keine Radien programmiert sind, so ist der programmierte Vorschub gleich dem Vorschub auf der Bahn der Linearachsen. Die CNC errechnet daraus den Vorschub für jede Drehachse. Damit wird sichergestellt, dass in allen Achsen gleiche Entfernungen in gleichen Zeitabständen zurückgelegt werden.

Maximalvorschub je Achse

Wird der maximale Vorschub in einer Achse (MC-Einstellung) überschritten, so wird der aktuelle Vorschub derart herabgesetzt, dass die Verfahrbewegung mit dem maximalen Vorschub ausgeführt wird.

Eine Drehachse

Hinweis: Im nachfolgenden Beispiel werden die Z- und C-Achse herangezogen. Die gleichen Grundregeln gelten für die Kombinationen Y-/B-Achse und X-/A-Achse
Bei Betrieb mit nur einer Drehachse sind zwei Arbeitsgänge möglich.

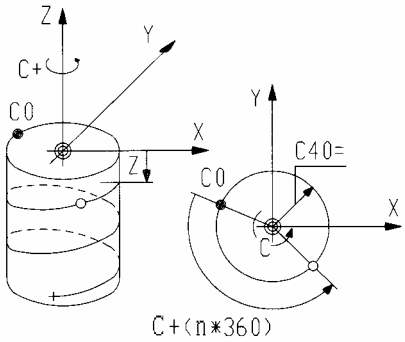


1. Einstich in der Planebene 2. Einstich in der Zylinderfläche

Vorschub bei Drehachse

Ist der Drehachsenradius programmiert (A40=.. ,B40=.. oder C40=..), so ist der Vorschub gleich dem Oberflächenvorschub in mm/min bzw. Inch/min.
Ist der Drehachsenradius nicht programmiert oder ist A40=0, B40=0 und C40=0 programmiert, so wird der Vorschub in Grad/min ausgedrückt.

Eine Drehachse und eine Linearachse

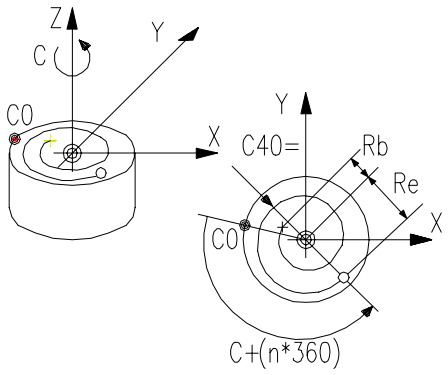


Spirale auf der Oberfläche eines Zylinders

Zylinderinterpolation

Die Funktion G182 erlaubt eine einfache Programmierung von Konturen oder Positionen auf der gebogenen Oberfläche eines Zylinders.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktionen G180/G182.

Spirale auf der Planebene



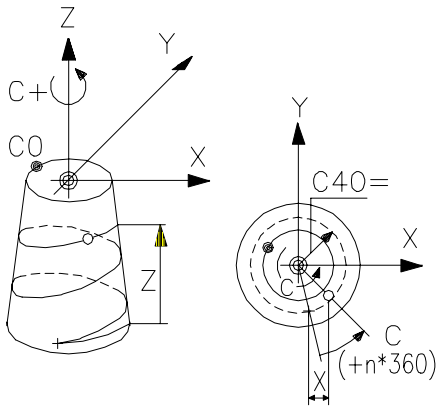
Mittlerer Radius der Spirale

Der für die Vorschubberechnungen zu programmierende Radius ist der mittlere Bahnradius. Mit Hilfe dieses Radius errechnet die CNC den erforderlichen Vorschub für die Herstellung der Spirale. Der mittlere Radius (z.B. C40=) errechnet sich zu:

C40=(Rb+Re)/2

worin Rb des Anfangsradius und Re der Endradius ist.

Eine Drehachse und zwei Linearachsen

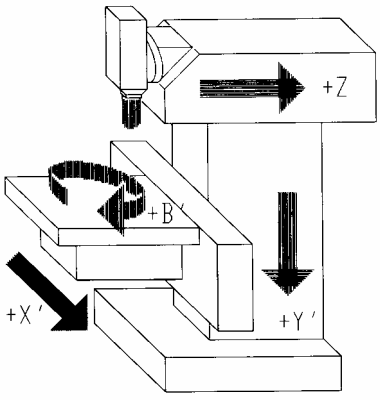


Für Vorschubberechnungen muss der mittlere Radius (C40=) verwendet werden. Dieser Radius errechnet sich zu:

C40= (Radius am Startpunkt + Radius am Endpunkt) / 2

Für die Bewegung auf dem Kegel werden die drei Achsen (X.. Z.. C..) in einem Satz programmiert

M**ehrachsen-Programmierung**



Werkzeugmaschine mit Drehtisch und Schwenkkopf

In einem G1-Satz ist jede beliebige Kombination aus den drei Linearachsen X, Y, Z und den drei Drehachsen A, B, C, (falls vorhanden) erlaubt.

Positionen in der Hauptebene können in der normalen Weise programmiert werden.

Für die Programmierung von Achsen außerhalb der Hauptebene müssen kartesische Koordinaten verwenden werden.

Allgemeine Hinweise zu G1

Parallelachsen

Anstelle der Achsen X, Y und Z können den parallel zu diesen Hauptachsen verlaufenden Linearachsen U, V und W, (falls vorhanden) eingesetzt werden, wobei allerdings nur kartesische Koordinaten benutzt werden können.

Löschen

Die Funktion G1 wird durch G1, G2/G3, G6, Programm-Ende (M30), Softkey Programm abbrechen oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Anfang der Nächsten Bewegung

Im allgemeinen werden Vorschubbewegungen ohne Halt zwischen den Bewegungen ausgeführt, mit der Folge, dass die Ecken gerundet werden.
G28 und Parameter I3= erlauben die Auswahl zwischen Ausführung der nächsten Bewegung nach einem Werkzeughalt oder Ausführung ohne Halt zwischen den Bewegungen.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G28.

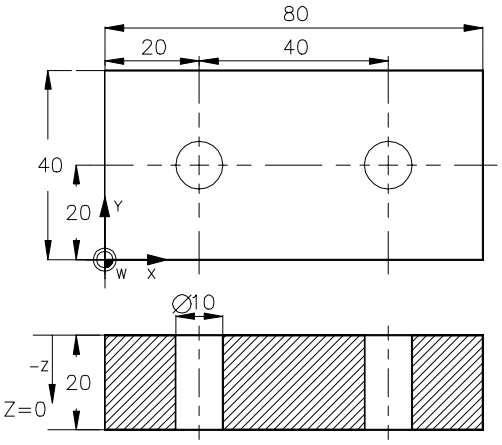
Orientierter Spindel-Halt (D.. M19)

Das D-Wort für den Versatzwinkel bei orientiertem Spindelhalt muss zusammen mit der Funktion M19 programmiert werden. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion M19.

Benützen sie die G303 M19 D..

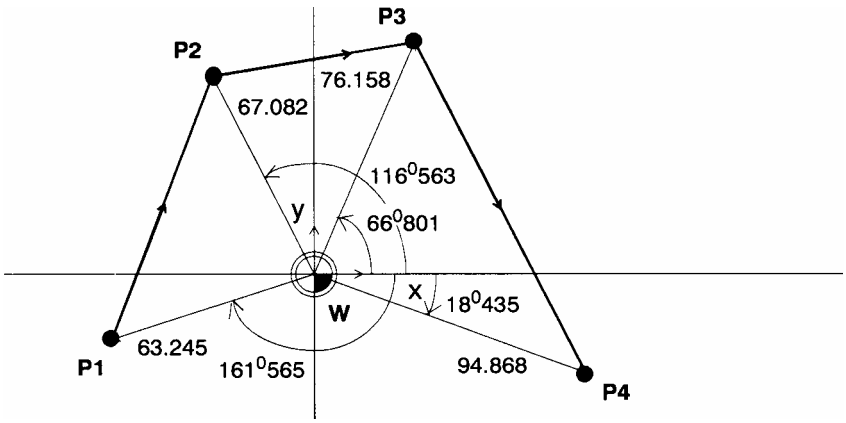
Beispiele

Beispiel 1. Bohren



N9001	
N1 G17	XY-Ebene auswählen (G17)
N2 G54 T1 M6 S1000	Nullpunktverschiebung(G54). Werkzeug T1 einwechseln und Korrekturen berücksichtigen (Bohrerdurchmesser 10 mm)
N3 X20 Y20 Z1 F150 M3	Werkzeug in Eilgang (G0) auf die programmierte Position fahren. Vorschub 150 mm/min. Spindel einschalten. Drehrichtung im Uhrzeigersinn (M3). Drehzahl 1000 U/min.
N4 G1 Z-23.5	Werkzeug auf programmierte Tiefe zustellen
N5 G0 X60 Z1	Werkzeug auf Z1 zurückziehen und danach im Eilgang auf X60 fahren. Die Positionierlogik der CNC verhindert eine Kollision mit dem Werkstück, da das Werkzeug zunächst entlang der Z-Achse verfährt und erst danach entlang der X-Achse.
N6 G1 Z-23.5	Werkzeug auf programmierte Tiefe zustellen
N7 G0 Z200 M30	Werkzeug auf Z200 zurückziehen und Programm-Ende.

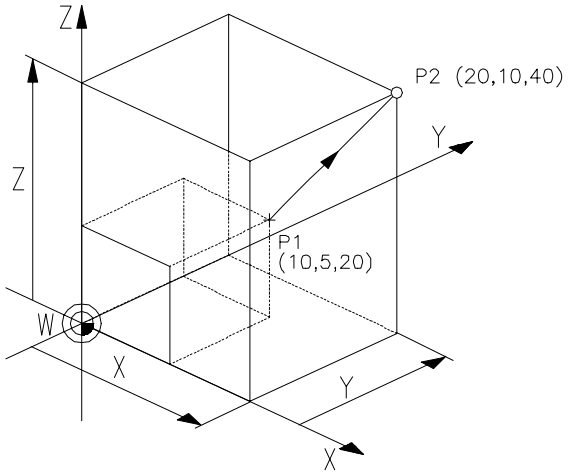
Beispiel 2. Verfahrbewegungen in der Hauptebene



Unter Anwendung von absoluten Polarkoordinaten lassen sich die obigen Verfahrbewegungen wie folgt programmieren:

N10 G0 B2=-161.565 L2=63.245 F100	(P1) Werkzeug im Eilgang (G0) auf Punkt P1 fahren
N11 G1 B2=116.565 L2=67.082	(P2) Werkzeug mit Vorschub (100 mm/min) auf die Punkte P2, P3 und P4 fahren
N12 B2=66.801 L2=76.158	(P3)
N13 B2=-18.435 L2=94.868	(P4)

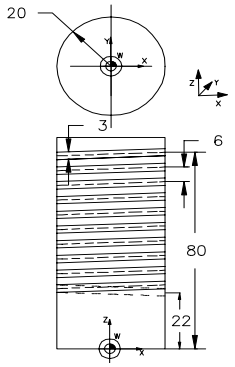
Beispiel 3. D-Interpolation



Werkzeug bewegt sich von P1 (10,5,20) nach P2 (20,10,40) mit einem Vorschub von 100 mm/min

N14 G0 X10 Y5 Z20	
N15 G1 X20 Y10 Z40 F100	Im Satz N15 bewegen sich die Achsen simultan und erreichen ihre Endposition zur gleichen Zeit.

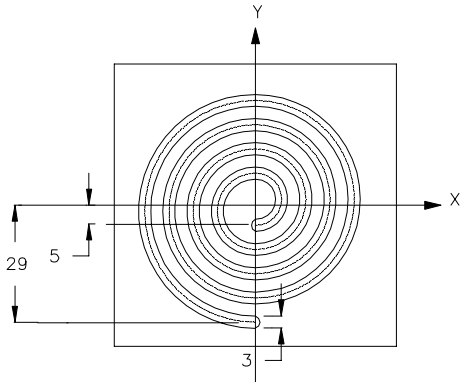
Beispiel 4. Spirale auf einer Zylinderfläche



Simultane Verfahrbewegungen in der Z- und C-Achse. Das Werkzeug steht in der Y-Achse. Die Spirale hat 10 Umdrehungen und eine Steigung von 6 mm.

N10 G18	Hauptebene definieren
N11 T1 M6	Werkzeug einwechseln und Korrekturen berücksichtigen (Fräserdurchmesser 3 mm). Werkzeug steht in der Y-Achse
N12 G0 X0 Y22 Z80 C0 S3000 M3	Spindel einschalten und Werkzeug auf Anfangsposition fahren
N13 G1 Y18 F75	Werkzeug um 4 mm auf Position Y18 zustellen
N14 Z20 C3600 C40=20 F125	Spirale fräsen. Die Drehachse dreht sich 10-mal (C3600)
N15 G0 Y100	Werkzeug vom Werkstück wegbewegen

Beispiel 5. Spirale in der Hauptebene (= Planebene)



Die Spirale hat vier Umdrehungen und eine Steigung von 6 mm. Sie wird mit einem Drehtisch (C-Achse) hergestellt, der sich um die Werkzeugachse (Z-Achse) dreht, bei gleichzeitiger Bewegung in der Y-Achse. Der mittlere Bahnradius ist C40=17.

N10 G17	Hauptebene definieren
N11 G54 T1 M6	Nullpunktverschiebung (G54) nach Werkstückmitte. Werkzeug T1 einwechseln und Korrekturen berücksichtigen (Bohrnutenfräser R=1.5 mm). Werkzeug steht in der Z-Achse (G17)
N12 G0 X0 Y-5 Z2 C0 S3000 M3	Spindel einschalten. Werkzeug auf Anfangsposition fahren
N13 G1 Z-2 F75	Spindel einschalten. Werkzeug auf Anfangsposition fahren
N14 Y-29 C1440 C40=17 F200	Spirale fräsen (Rb=5, Re=29, daher C40=17). C-Achse 4-mal drehen (C1440).
N15 G0 Z100	Werkzeug vom Werkstück wegbewegen

5.3 G2/G3 Kreisinterpolation im Uhrzeigersinn/Gegenuhrzeigersinn

Ausführen einer kreisförmigen Bewegung im Uhrzeigersinn (G2) bzw. im Gegenuhrzeigersinn (G3), mit programmiertem Vorschub.

Format

Vollkreis

G2/G3 [Mittelpunktkoordinaten]

Kreisbogen kleiner oder gleich 180°:

G2/G3 [Endpunktkoordinaten der Achse] R...

Kreisbogen kleiner oder größer 180°:

G2/G3 [Mittelpunktkoordinaten][Endpunktkoordinaten der Linearachsen]

G2/G3 [Mittelpunktkoordinaten] B5=...

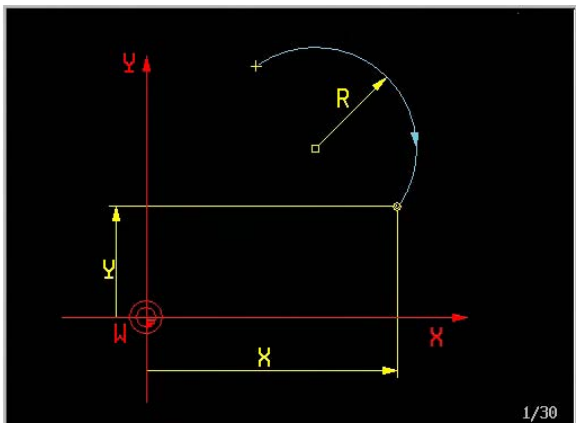
2.5D-Interpolation

G2/G3 [Mittelpunktkoordinaten][Endpunktkoordinaten des Kreisbogens] [Endpunktkoordinaten der Linear- oder Drehachse]

Spirale

G2/G3 [Mittelpunktkoordinaten][Endpunktkoordinaten des Kreisbogens] [Endpunktkoordinaten der Linear- oder Drehachse][Steigung]

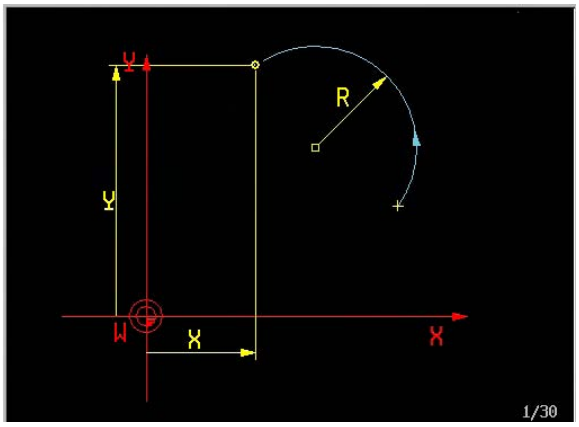
G2/G3 [Mittelpunktkoordinaten][Steigung] B5=...



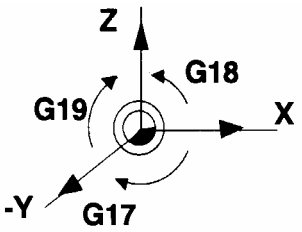
G2

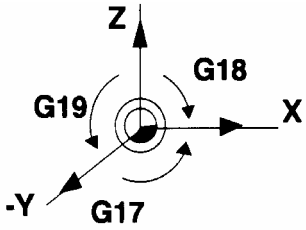
```
G    Kreis im Gegenuhrzeigersinn
X    Endpunktkoordinate
Y    Endpunktkoordinate
Z    Endpunktkoordinate
B    Endwinkel
C    Endwinkel
I    Kreismittelpunkt in X /Steigung X
J    Kreismittelpunkt in Y /Steigung Y
K    Kreismittelpunkt in Z /Steigung Z
R    Kreisradius
B1=  Winkel
B2=  Polarwinkel
B3=  Polarwinkel für Kreismittelpunkt
B5=  Winkel vom Kreisbogen
?90= End-/Mittelp. abs. (X,Y,Z..I,J,K)
```

```
?91= End-/Mittelp. inkr.(X,Y,Z..I,J,K)
L1=  Streckenlänge
L2=  Polarlänge
L3=  Polarlänge für Kreismittelpunkt
P1=  Punktedefinitionsnummer
```



G3





Zur Bestimmung der Bewegungsrichtung ist der Blick in der negativen Richtung der Werkzeugachse auf die Hauptebene.

Endpunktkoordinaten

X, Y, Z	Endpunktkoordinaten
A, B, C	Endwinkel
B1=	Winkel
L1=	Streckenlänge
B2=	Polarwinkel
L2=	Polarlänge
P1=	Punktedefinitionsnummer

Mittelpunktkoordinaten

I	Kreismittelpunkt in X
J	Kreismittelpunkt in Y
K	Kreismittelpunkt in Z / Steigung Z
B3=	Polarwinkel für Kreismittelpunkt
L3=	Polarlänge für Kreismittelpunkt

Kreisparameter

R	Kreisradius
B5=	Winkel vom Kreisbogen

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G0, G1, G6 und G9.

Modale Wörter

F, F1=, F3=, F4=, F6=, S, S1= , T, T1=, T2=, M, M1=, H, Ennn, U, V, W
D (Winkel orientierter Spindelstop, nur kombiniert mit M19),
I, J, K, R innerhalb G182
I, I1=, J1=, K1=, R, R1=, X1=, Y1=, Z1= innerhalb ICP
A40=, B40=, C40=, R für Vorschubberechnung der Drehachsen.

Kreis in der Hauptebene

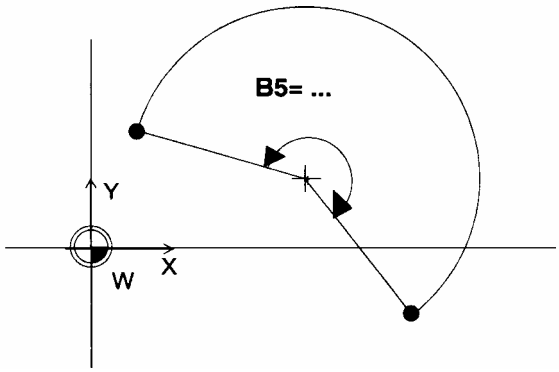
Kreisbogen bis zu 180°

Ein Kreisbogen bis zu 180° wird mit den Endpunktkoordinaten und dem Bogenradius oder den Kreismittelpunktkoordinaten programmiert.
Der Bogenradius wird mit dem R-Wort (ein Koordinatenwort ohne Vorzeichen) programmiert.

Kreisbogen größer als 180°

Ein Kreisbogen größer als 180° kann nur mit den Koordinaten des Endpunktes und Kreismittelpunktes programmiert werden.

Kreisbogenwinkel (B5=)



Der Kreisbogen eines beliebigen Winkels zwischen 0° und 360° kann auch mit den Mittelpunktkoordinaten und dem Kreisbogenwinkel programmiert werden. Der Winkel wird mit dem Wort B5= in Dezimalgrad vorzeichenlose programmiert.

Programmieren eines Vollkreises

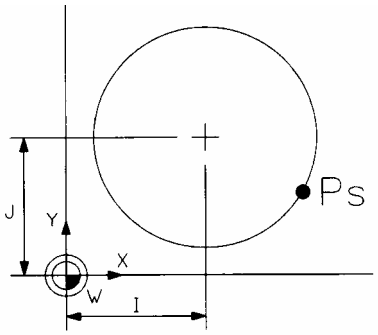
Nachdem das Werkzeug ein Vollkreis abgefahren hat steht es wieder in der Ausgangsposition. Diese Bewegung wird mit:

- der Bewegungsrichtung auf dem Kreis und
- den Mittelpunktkoordinaten

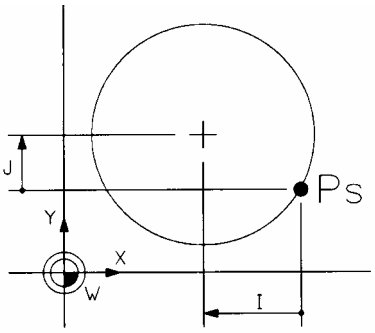
programmiert.

Hinweis: Enthält der Satz auch die Endpunktkoordinaten, so wird keine Kreisbewegung ausgeführt.

Mittelpunktkoordinaten



Absolute (G90) Koordinaten



Inkrementelle (G91) Koordinaten

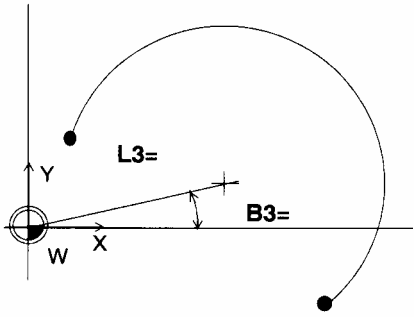
Ps = Startpunkt

Absolute Mittelpunktkoordinaten beziehen sich auf den Programmnullpunkt W.
Inkrementelle Mittelpunktkoordinaten werden vom Startpunkt zum Mittelpunkt gemessen.

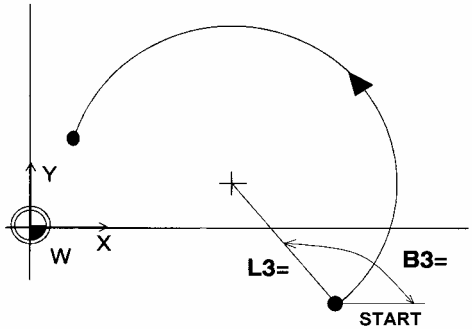
Mittelpunktkoordinaten in unterschiedlichen Ebenen

N...	G2/G3	I...	(X-Achse)	J...	(Y-Achse)	: XY-EBENE (G17)
N...	G2/G3	I...	(X-Achse)	K...	(Z-Achse)	: XZ-EBENE (G18)
N...	G2/G3	J...	(Y-Achse)	K...	(Z-Achse)	: YZ-EBENE (G19)

Polare Mittelpunktkoordinaten



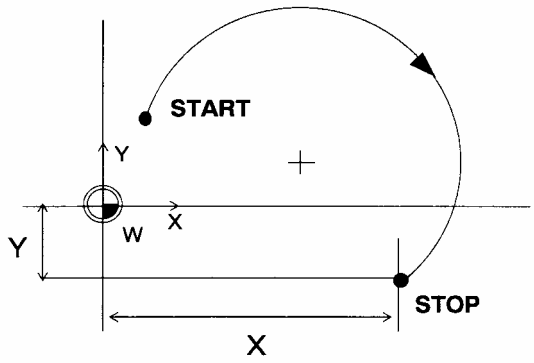
Absolute (G90) Koordinaten
L3=... B3=...



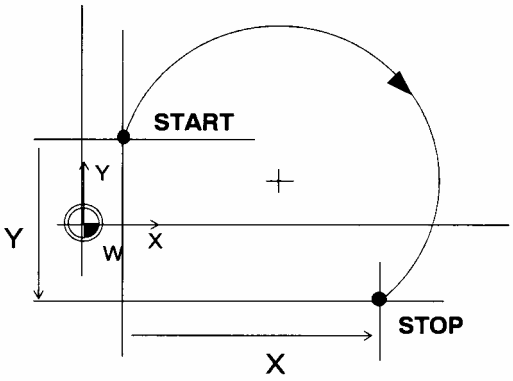
Inkrementelle (G91) Koordinaten

Die polaren Mittelpunktkoordinaten werden in der durch G17, G18 bzw. G19 definierten Ebene verwendet.

Kartesische Endpunktkoordinaten

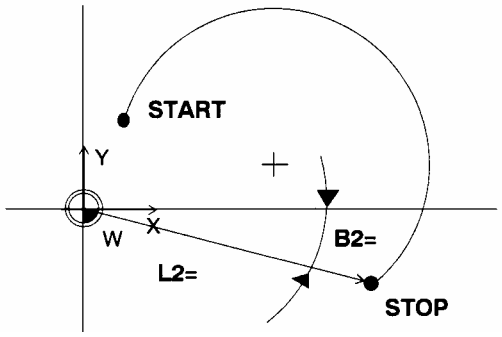


Absolute (G90) Koordinaten
(G17) X... Y... (G18) X... Z... (G19) Y... Z...

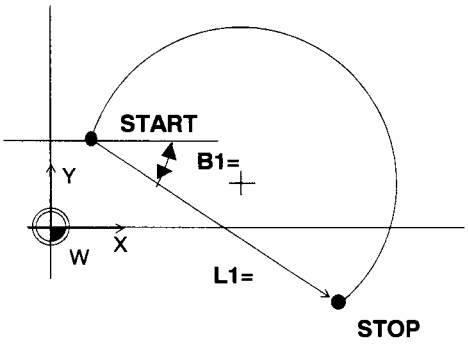


Inkrementelle (G91) Koordinaten

Polare Endpunktkoordinaten und eine Koordinate und Winkel



B2=... L2=...



B1=... L1=...

Diese Endpunktkoordinaten werden in der durch G17, G18 bzw. G19 definierten Ebene verwendet.

Definierter Punkt (G78)

Der Endpunkt einer Kreisbewegung lässt sich mit einem vordefinierten Punkt (P-Wort) programmieren.

Vorschub in der Hauptebene

Der programmierte Vorschub ist der Vorschub auf dem Kreis.

Radiuskorrektur in der Hauptebene (G40...G44)

Konturen die durch geradlinige und kreisförmige Bewegungen definiert sind können mit Radiuskorrektur bearbeitet werden.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktionen G40, G41/G42 und G43/G44.

Bei kreisförmigen Bewegungen mit Radiuskorrektur kann der Vorschub geändert werden, je nach der Konturform und dem Fräserradius.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G41/G42, Abschnitt KONSTANTE SCHNITTGESCHWINDIGKEIT.

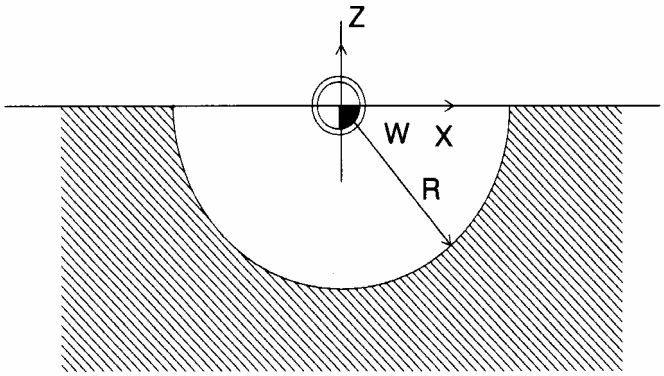
Achsendrehung (G92/G93 B4=)

Eine kreisförmige Bewegung in einer gedrehten Hauptebene ist gestattet.

Kreisbewegung nicht in der Hauptebene

Ein Spezialwerkzeug, z.B. ein Radiusfräser, lässt sich so steuern, dass die Bearbeitungsrichtung nicht parallel zur Hauptebene verläuft. In diesem Fall können für die Programmierung der Endpunkt- und Mittelpunktkoordinaten nur kartesische Absolut- oder Inkrementalmaßen benutzt werden.

Die Anwendung von Radiuskorrektur ist nicht möglich.



Kreisbewegung in der XZ-Ebene, Werkzeug in der Z-Achse

Kreisbogen bis zu 180°

Ein Kreisbogen bis zu 180° wird mit den Endpunktkoordinaten und dem Kreisbogenradius (R-Wort) oder den kartesischen Koordinaten des Kreismittelpunktes programmiert.

Kreisbogen grösser als 180°

Ein Kreisbogen größer als 180° kann nur mit den kartesischen Koordinaten des Endpunktes und Kreismittelpunktes programmiert werden.

Adressen für Endpunkt und Mittelpunkt

Die in der Tabelle unter MITTELPUNKTKOORDINATEN IN UNTERSCHIEDLICHEN EBENEN gegebenen Adressen gelten auch für Kreisbogen die nicht in der aktuellen Hauptebene liegen. Die Adressen des Mittelpunktes definieren die Ebene in der der Kreis gefräst werden soll.

Achsendrehung (G92/G93 B4=)

Ein Kreisbogen die nicht in der durch den wirksamen G-Funktion für die Ebenenauswahl (G17, G18, G19) definierten Ebene liegt, darf nicht in einer Ebene liegen von der eine Achse gedreht ist.
Wenn beispielsweise G17 wirksam ist und die XY-Ebene ist um 30° gedreht worden, so wird die X-Achse gedreht. Eine Kreisbewegung in der XZ-Ebene ist dann nicht gestattet, anderenfalls wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

Linearachsen U, V und W

Besitzt eine Werkzeugmaschine Linearachsen die parallel zu den Hauptachsen verlaufen, so können mit diesen Achsen Kreisbewegungen ausgeführt werden.

Die Anwendung von Polarkoordinaten und Radiuskorrektur ist nicht möglich.

Programmieren eines Kreisbogens

Für eine Kreisbewegung bis zu 180° könne entweder der Radius (R-Wort) oder die kartesischen Mittelpunktkoordinaten (absolut oder inkrementell) programmiert werden.

Für eine Kreisbewegung größer als 180° können für die Programmierung des Mittelpunktes nur kartesische Koordinaten verwendet werden.

Programmieren von Endpunkt und Mittelpunkt

Beide Endpunktkoordinaten müssen programmiert werden, weil sie die Ebene bestimmen in der die Kreisbewegung ausgeführt wird.

Für die Definition der Mittelpunktkoordinaten werden folgende Adressen verwendet: I für die U-Achse, J für die V-Achse, K für die W-Achse.
Die nachfolgende Tabelle zeigt die für die einzelnen Ebenen verwendeten Adressen.

Hauptachse X und eine Linearachse

	XV-Ebene	XW-Ebene
Endpunkt	X und V	X und W
Mittelpunkt	I und J	I und K

Hauptachse Y und eine Linearachse

	YU-Ebene	YW-Ebene
Endpunkt	Y und U	Y und W
Mittelpunkt	J und I	J und K

Hauptachse Z und eine Linearachse

	ZU-Ebene	ZV-Ebene
Endpunkt	Z und X	Z und Y
Mittelpunkt	K und I	K und J

Kombination von Linearachsen

	UV-Ebene	UW-Ebene	VW-Ebene
Endpunkt	U und V	U und W	V und W
Mittelpunkt	I und J	I und K	J und K

Kreisbewegung mit gleichzeitiger Bewegung in einer dritten Achse

Ein spezielles Interpolationsverfahren (2.5D) erlaubt es die CNC, eine Kreisbewegung in einer Hauptebene und eine Verfahrbewegung in der dritten Achse so zu koordinieren, dass das Werkzeug die richtige Bahn vom Startpunkt zum Endpunkt abfährt.

Kreis in der Hauptebene

Es werden die üblichen Programmiermethoden für einen Kreis in der durch G17, G18 bzw. G19 definierten Hauptebene verwendet.

Die Kreisbewegung kann mit Radiuskorrektur ausgeführt werden. Der Eintritt in und das Verlassen des Werkstückes muss tangential erfolgen.

Ist die dritte Achse die Werkzeugachse, so wird sie mit einer der nachfolgenden Adressen programmiert:

	G17	G18	G19
Ebene	XY-Ebene	XZ-Ebene	YZ-Ebene
Werkzeugachse	Z	Y	X

Kreis nicht in der Hauptebene

Für die Programmierung einer nicht in der Hauptebene ausgeführter Kreisbewegung gelten die Regeln, wie sie im Abschnitt KREISBEWEGUNG NICHT IN DER HAUPTEBENE angegeben sind.

Die Ebene wird durch die kartesischen Koordinaten des Mittelpunktes definiert. Es kann kein Kreisbogenradius (R-Wort) verwendet werden.

Für die einzelnen Ebenen werden die folgenden Adressen benutzt:

	XY-Ebene	XZ-Ebene	YZ-Ebene
Endpunkt	X und Y	X und Z	Y und Z
Mittelpunkt	I und J	I und K	J und K
Werkzeugachse	Z	Y	X

Dritte Achse ist eine Drehachse

Wird die Kreisbewegung in der Hauptebene oder in einer anderen Ebene ausgeführt, so beschränkt sich die dritte Achse nicht auf die Werkzeugachse, sondern es kann auch eine mit der Adresse A oder B programmierte Drehachse verwendet werden. Es erfolgt dann eine gleichzeitige Bewegung der Linearachsen (für die Kreisbewegung in der definierten Ebene) und der Drehachse.

Spiraleninterpolation

Zum Fräsen einer Spirale auf einer beliebigen Zylinderfläche ist folgendes zu programmieren:

- eine Kreisbewegung in der Hauptebene (siehe oben),
- die Steigung der Spirale,
- (erforderlichenfalls) der Endpunkt der Geraden.

	G17	G18	G19
Werkzeugachse	Z	Y	X
Mittelpunkt	I und J oder B3= und L3=	I und K oder B3= und L3=	J und K oder B3= und L3=
Kreisbogenwinkel	B5=	B5=	B5=
Spiralensteigung	K	J	I

Programmieren des Kreisbogenwinkels

Der Wert von B5= kann zwischen 0 und 999999 Grad liegen, welch etwa 900 Umdrehungen entspricht.

Programmieren der Werkzeugachse

Eine Spirale kann auch mit den nachfolgenden Adressen programmiert werden:

	G17	G18	G19
Werkzeugachse	Z	Y	X
Kreisendpunkt	X und Y	X und Z	Y und Z
Mittelpunkt	I und J	I und K	J und K
Spiralensteigung	K	J	I

Bei Verwendung dieser Adressen sind die Bewegungen so zu programmieren, dass bei der Kreisbewegung und der Bewegung in der Werkzeugachse die Endpositionen zur gleichen Zeit erreicht werden.

Dritte Achse ist eine Drehachse

Die dritte Achse beschränkt sich nicht auf die Werkzeugachse, sondern es kann auch eine mit der Adresse A oder B programmierte Drehachse verwendet werden. Es erfolgt dann eine gleichzeitige Bewegung der Linearachsen (für die Kreisbewegung) und der Drehachse.

Radiuskorrektur bei Spiraleninterpolation

Bei Spiraleninterpolation kann die Kreisbewegung mit Radiuskorrektur ausgeführt werden. Der Eintritt in und das Verlassen des Werkstückes muss tangential erfolgen.

Allgemeine Hinweise zu G2/G3

Löschen

Die Funktion G2 bzw. G3 wird durch G0, G1, G2/G3, G6, Programm-Ende (M30), Softkey Programm abbrechen oder Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Prüfen der Mittelpunktkoordinaten

Bei Verwendung von Mittelpunktkoordinaten wird der Radius der Kreisbewegung am Anfang mit dem Radius am Ende verglichen. Ist die Differenz zwischen den beiden Werten größer als ein über Maschinenkonstante vorgegebener Wert, so wird eine Fehlermeldung ausgegeben und die Programmabarbeitung angehalten.

Anfang der nächsten Bewegung (G28 I3=..)

Im allgemeinen werden Vorschubbewegungen ohne Halt zwischen den Sätzen ausgeführt, mit der Folge, dass die Ecken gerundet werden.

G28 und Parameter I3= erlauben die Auswahl zwischen Ausführung der nächsten Bewegung nach einem Werkzeughalt oder Ausführung ohne Halt zwischen den Bewegungen.

Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G28, Abschnitt VORSCHUBBEWEGUNGEN I3=0.

Vorschubbegrenzung (G28 I6=..)

Die Vorschubbegrenzung dient dazu, den programmierten Vorschub herabzusetzen, um den Schleppabstand in den Achsen auf ein annehmbares Minimum zu halten und so die Bearbeitungsgenauigkeit zu steigern.
Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion G28, I6=.

Orientierter Spindel-Halt (D.. M19)

Das D-Wort für den Versatzwinkel bei orientiertem Spindelhalt ist zusammen mit der Funktion M19 zu programmieren. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung der Funktion M19.

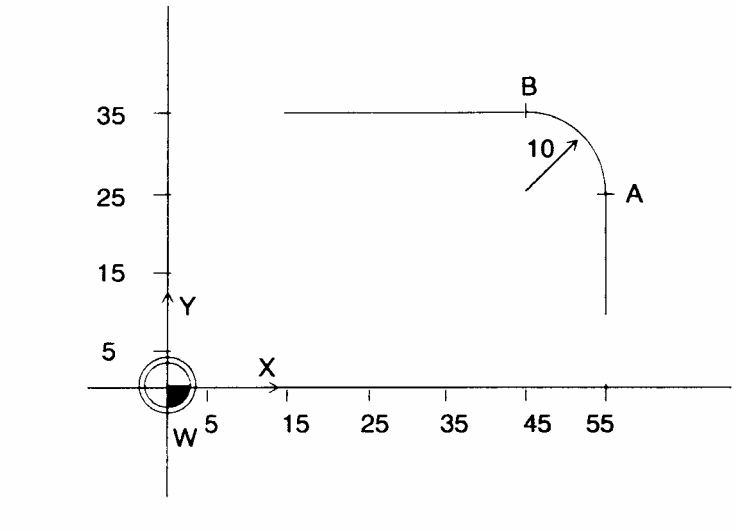
Benützen sie die G303 M19 D..

Bemerkung: Liegt ein Endpunkt eines programmierten Kreises um wenige Mikrons vom Startpunkt entfernt und wird mit hohem Vorschub verfahren, so erfolgt anstelle einer Kreisbewegung eine Linearbewegung unmittelbar zur Endposition.

Beispiel: Beträgt der Abstand zwischen Start- und Endpunkt 5 µm und ist der Vorschub > 1 m/min, so erfolgt eine Linearbewegung, wenngleich G2/G3 programmiert worden ist.

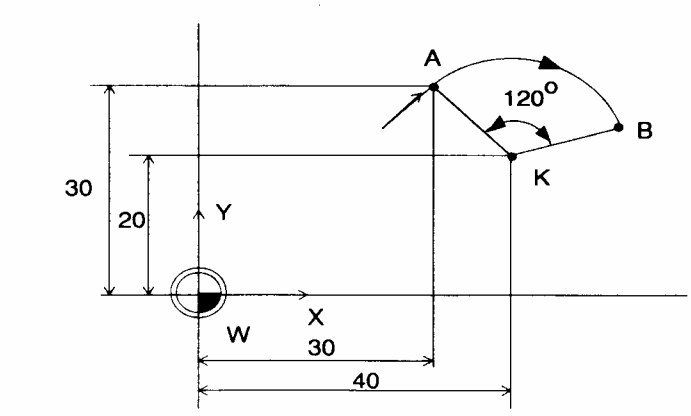
Beispiele

Beispiel 1. Programmieren eines Kreisbogenradius



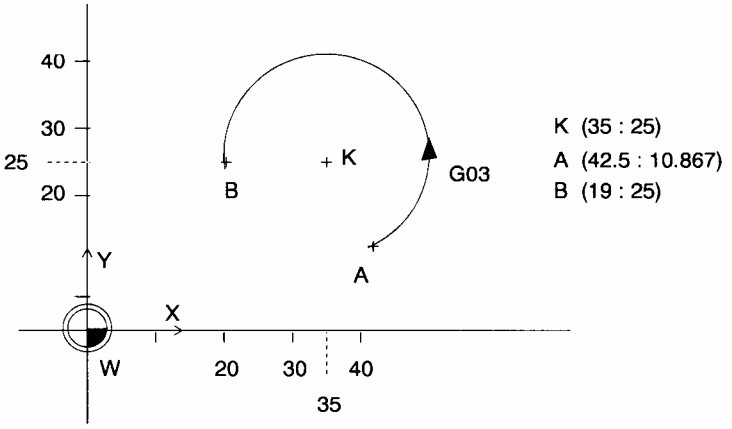
N10 G1 X55 Y25 F100	(A)	Linearbewegung zum Anfangspunkt A des Kreisbogens.
N20 G3 X45 Y35 R10	(B)	Kreis im Gegenuhrzeigersinn (G3) zum Endpunkt B

Beispiel 2. Programmieren einen Kreisbogenwinkel



N10 G1 X30 Y30 F500	(A)	Werkzeug mit programmiertem Vorschub auf Anfangspunkt A fahren.
N11 G2 I40 J20 B5=120	(B)	Werkzeug im Uhrzeigersinn (G2) auf Endpunkt fahren. Der Kreisbogenwinkel wird mit B5= angegeben.

Beispiel 3. Programmieren eines Kreisbogens > 180 (kartesisch)



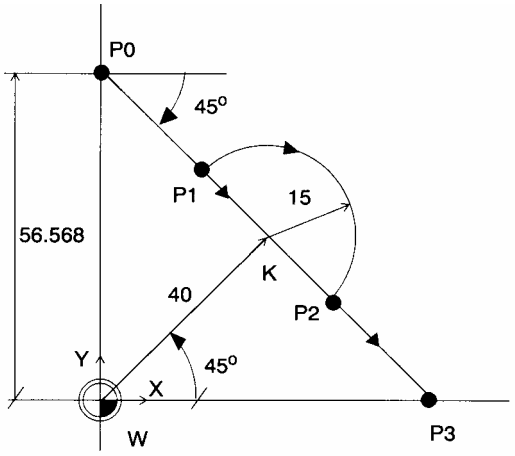
Absolute Koordinaten

N10 G1 X42.5 Y10.867 F200	(A)	Werkzeug mit programmiertem Vorschub auf Anfangspunkt A des Kreisbogens fahren.
N11 G3 X19 Y25 I35 J25	(B)	Werkzeug im Gegenuhrzeigersinn (G3) auf Endpunkt B fahren. Die Mittelpunktkoordinaten werden mit I und J angegeben. Sowohl die Koordinaten X und Y als auch I und J stellen Absolutwerte dar und beziehen sich auf den Programmnullpunkt W.

Inkrementelle Koordinaten

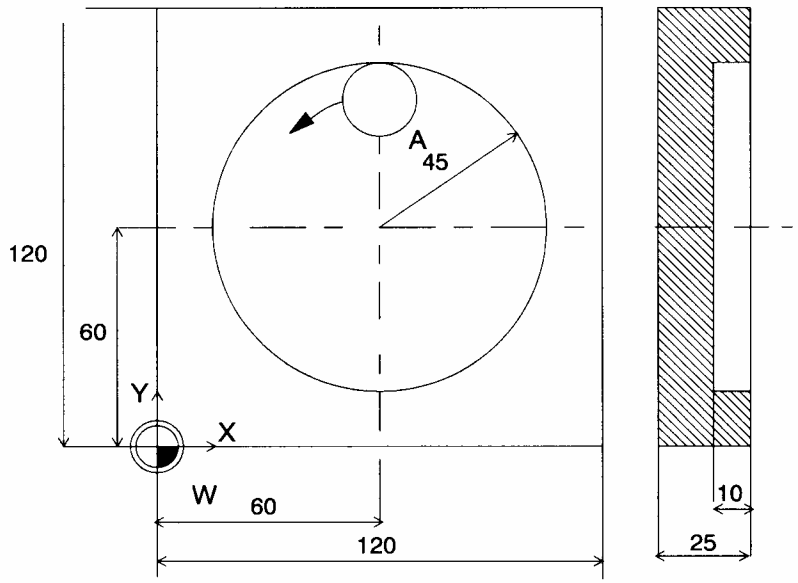
N10 G1 X42.5 Y10.867 F200	(A) Werkzeug mit programmiertem Vorschub auf Anfangspunkt A des Kreisbogens fahren.
N11 G91	Umschalten auf Inkrementalmaßprogrammierung (G91).
N12 G3 X-23.5 Y14.133 I-7.5 J14.133	(B) Werkzeug im Gegenuhrzeigersinn (G3) auf Endpunkt B fahren. Die Koordinaten X und Y stellen Inkremente von Punkt A zum Punkt B dar. Die Koordinaten I und J sind Inkrementalwerte von A Punkt zum Mittelpunkt.

Beispiel 4. Programmieren eines Kreisbogens mit Polarkoordinaten



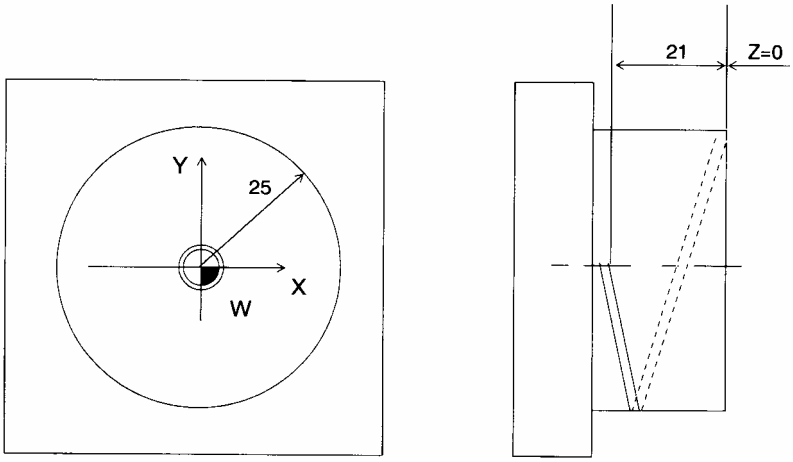
N10 G0 X0 Y56.568	(P0)	Werkzeug in Eilgang auf P0 fahren.
N11 G1 B1=-45 L1=25 F200	(P1)	Werkzeug mit programmiertem Vorschub von P0 auf P1 fahren. Es wird Inkrementelle Polarkoordinaten verwendet.
N12 G2 B1=-45 L1=30 B3=45 L3=40	(P2)	Werkzeug im Uhrzeigersinn (G2) von P1 auf P2 fahren. Für P2 werden Inkrementelle Koordinaten verwendet. Der Mittelpunkt wird mit absoluten Polarkoordinaten (B3=, L3=) programmiert.
N13 G1 B1=-45 L1=25	(P3)	Werkzeug mit programmiertem Vorschub von P2 auf P3 fahren

Beispiel 5. Programmieren einer vollständigen Kreisbewegung



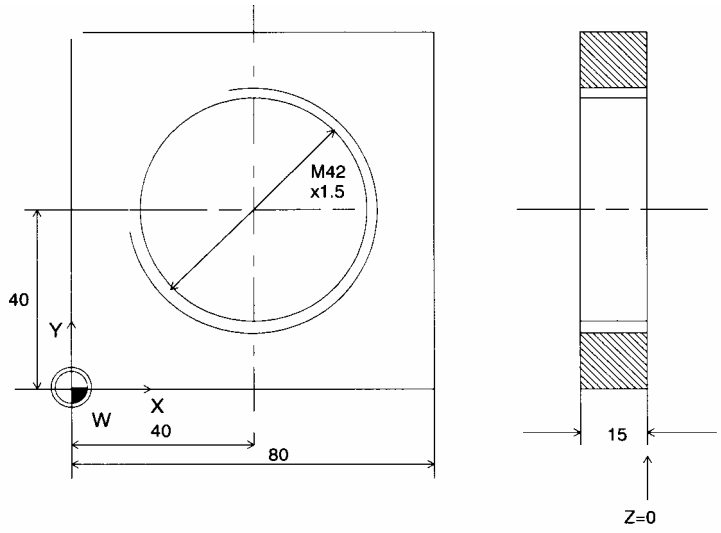
N9 G17 T1 M6	Hauptebene definieren. Werkzeug T1 einwechseln und Korrekturen berücksichtigen (Fräserdurchmesser 16 mm).
N10 G0 X60 Y60 Z10 S315 M3	Spindel einschalten und Werkzeug in Eilgang auf Punkt A fahren. An dieser Stelle tritt das Werkzeug in die Bohrung ein.
N11 G1 Z-10 F36	Vorschub mit 36 mm/min festlegen und Werkzeug auf Tiefe zustellen.
N12 G43 Y105 F65	Werkzeug mit Vorschub BIS zur Bohrungswand (G43) fahren.
N13 G41	Radiuskorrektur setzen für ein Werkzeug das auf der linken Seite verfährt (G41).
N14 G3 I60 J60	Den vollständigen Kreis im Gegenuhrzeigersinn fräsen (G3).
N15 G40	Radiuskorrektur löschen (G40).
N16 G1 Y90	Werkzeug von der bearbeiteten Werkstückoberfläche wegbewegen.
N17 Z100 M30	Werkzeug aus dem Werkstück herausziehen

Beispiel 6. Programmieren einer Kreisbewegung zusammen mit einer gleichzeitigen Bewegung in der Linearachse (2.5D-Interpolation)



N10 G17 T1 M6	Hauptebene definieren. Werkzeug 1 einwechseln (Durchmesser 3 mm) und Korrekturen berücksichtigen.
N11 G0 X0 Y35 Z0 S1000 M3	Spindel einschalten und Werkzeug auf das Werkstück fahren.
N12 G43	Werkzeug BIS zur Werkstückkontur fahren.
N13 G1 Y25 F80	Linearvorschub mit 80 mm/min festlegen
N14 G41 F120	Radiuskorrektur LINKS setzen
N15 G2 X-25 Y0 Z-21 I0 J0	Die gleichzeitige Bewegung auf dem Kreis und in der dritten Achse ausführen.
N16 G40	Radiuskorrektur löschen.
N17 G1 X-35	Werkzeug vom Werkstück wegbewegen.

Beispiel 7. Programmieren einer Spirale



N10 G17	Hauptebene definieren.
N11 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln und Korrekturen berücksichtigen. (Gewindefräser)
N12 G0 X40 Y40 Z1.5 S400 M3	Spindel einschalten und Werkzeug auf die Anfangsposition fahren.
N13 G1	Lineare Vorschubbewegung setzen.
N14 G43 Y61 F120	Werkzeugradiuskorrektur bis Werkstück (G43).
N15 G42	Werkzeugradiuskorrektur Rechts (G42).
N16 G2 I40 J40 K1.5 B5=4320	Spirale (Gewinde) fräsen. Es sind programmiert worden: - der Mittelpunkt (I und J) - der Kreisbogenwinkel (B5=), 12 Umdrehungen von 360 Grad - der Gewindesteigung (K).
N17 G40	Werkzeugradiuskorrektur löschen (G40).
N18 G1 Y40	Werkzeug vom Werkstück wegfahren.
N19 G0 Z100	Werkzeug zurückziehen.

Bei Verwendung einer alternativen Gruppe von Adressen lässt sich der Satz 16 wie folgt umschreiben:

N16 G2 X40 Y61 Z-16.5 I40 J40 K1.5

Es sind programmiert worden:

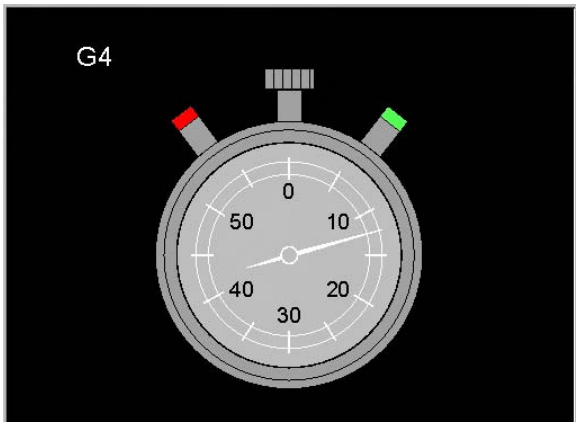
- der Kreisendpunkt (X und Y)
- die Tiefe (Z)
- der Kreismittelpunkt (I und J)
- der Gewindesteigung (K).

5.4 G4 Verweilzeit

Einlegen einer Verweilzeit (Sekunden oder Anzahl Umdrehungen) in die Ausführung eines Programms.

Format

G4 X.. oder D.. oder D1=..




```
G    Verweilzeit
X    Zeit in Sekunden
D    Verweilzeit in Umdrehungen von S
D1=  Verweilzeit in Umdrehungen von S1
```

Hinweise und Verwendung

Eingabewerte

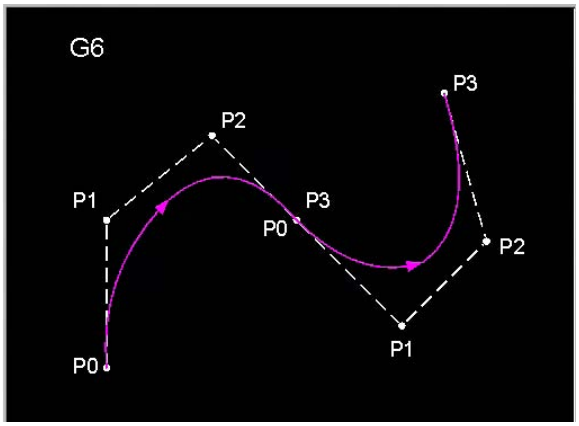
Verweilzeit (X):	0.1 - 900 Sekunden (15 Minuten)
Umdrehungen (D oder D1=):	0 - 9.9

Beispiel

N50 G4 X2.5	Dieser Satz bewirkt eine Verweilzeit, zwischen zwei Arbeitsgängen, von 2,5 Sekunden.
N60 G4 D2	Dieser Satz bewirkt eine Verweilzeit, zwischen zwei Arbeitsgängen, mit einer Dauer von 2 Umdrehungen von der Spindel.

5.5 G6 Splineinterpolation

Die Splineinterpolation der CNC erlaubt es dem Teileprogrammierer, eine Reihe von Punkten einzugeben und die CNC zu veranlassen, durch diese Punkte eine gleichmäßige und saubere Kurve zu erstellen.
Die Anwendung dieser Funktion führt zur Steigerung des dynamischen Verhaltens der Maschine und folglich zu gleichmäßigeren Werkzeugbewegungen und Zunahme der Bearbeitungs-Genauigkeit.




```
G    Splineinterpolation
X    Endpunkt (X-Achse)
Y    Endpunkt (Y-Achse)
Z    Endpunkt (Z-Achse)
X51= Erster Spline Koeffizient
Y51= Erster Spline Koeffizient
Z51= Erster Spline Koeffizient
X52= Zweiter Spline Koeffizient
Y52= Zweiter Spline Koeffizient
Z52= Zweiter Spline Koeffizient
X53= Dritter Spline Koeffizient
Y53= Dritter Spline Koeffizient
Z53= Dritter Spline Koeffizient
X61= Erster Scheitelpunkt (X-Achse)
Y61= Erster Scheitelpunkt (Y-Achse)
```

```
Z61= Erster Scheitelpunkt (Z-Achse)
X62= Zweiter Scheitelpunkt (X-Achse)
Y62= Zweiter Scheitelpunkt (Y-Achse)
Z62= Zweiter Scheitelpunkt (Z-Achse)
```

Bezier Splines

X, Y, Z	Endpunkt (Z-Achse)
X61=, Y61=, Z61	Erster Scheitelpunkt (Y-Achse)
X62=, Y62=, Z62	Zweiter Scheitelpunkt (Y-Achse)

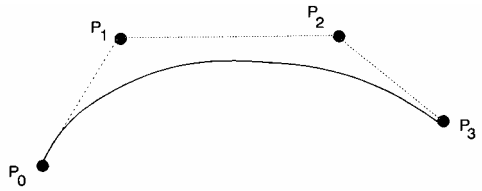
Kubische Splines

X51=, Y51=, Z51=	Erster Spline Koeffizient
X52=, Y52=, Z52=	Zweiter Spline Koeffizient
X53=, Y53=, Z53=	Dritter Spline Koeffizient

Formate mit Bezier-Splines

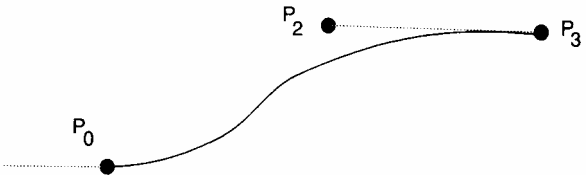
Spline mit drei Scheitelpunkten

G6 X61=.. Y61=.. Z61=.. X62=.. Y62=.. Z62=.. X.. Y.. Z..



Spline mit zwei Scheitelpunkten und konstanter Tangente an der vorherigen Spline

G6 X62=.. Y62=.. Z62=.. X.. Y.. Z..



Spline mit konstanter Krümmung an der vorherigen Spline

G6 X.. Y.. Z..

Formate mit kubischen Splines

Spline mit allen Koeffizienten definiert

G6 X51=.. Y51=.. Z51=.. X52=.. Y52=.. Z52=.. X53=.. Y53=.. Z53=..

Spline mit konstanter Tangente an der vorherigen Spline

G6 X52=.. Y52=.. Z52=.. X53=.. Y53=.. Z53=..

Spline mit konstanter Krümmung an der vorherigen Spline

G6 X53=.. Y53=.. Z53=..

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G0, G1, G2, G3 und G9.

Maschinen Konstanten

Für das Benützen von Splines muss MC262 und MC265 größer 0 sein.

Hinweise und Verwendung bei Bezier-Splines

Definition von Bezier-Splines

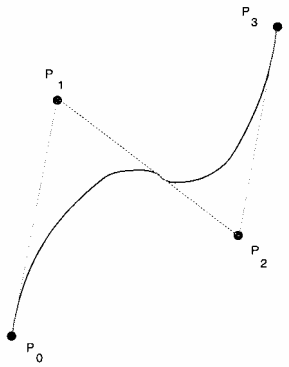
Bezier-Splines in der CNC ist eine Spline, die durch vier Punkte, die sogenannten Scheitelpunkte, definiert sind.

Der erste Punkt der Spline ist die Endpunkt der vorherigen Bewegung. Die Kurve geht durch diesen Punkt. Das erste und zweite Scheitelpunkten sind maßgebend für die Form der Spline. Die Kurve geht nicht durch diese Punkte. Das letzte Punkt ist der Endpunkt von der Spline, wodurch die Kurve geht.

Koordinaten der Scheitelpunkte

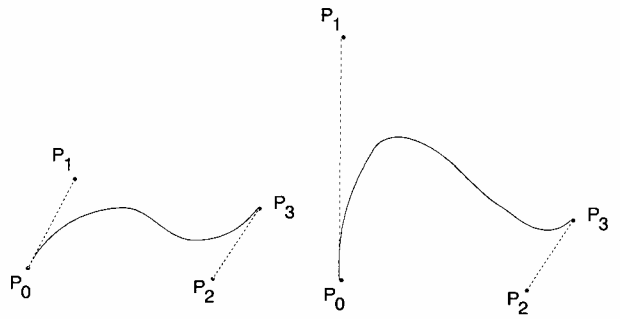
Für die Programmierung der Scheitelpunkte können nur absolute kartesische Koordinaten der Hauptachsen X, Y und Z verwendet werden. Die Koordinaten beziehen sich auf den Programmnullpunkt. Die Koordinaten der drei Achsen müssen eingegeben werden, auch wenn sie nicht geändert sind.

Tangente am Anfang der Spline



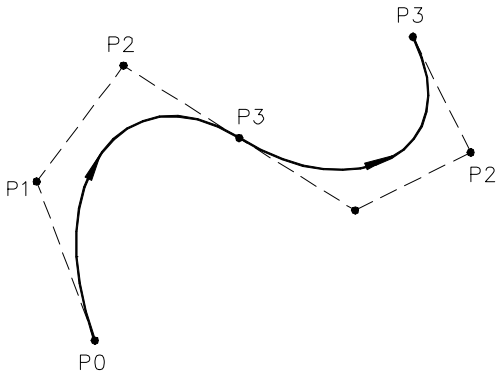
Aus den Koordinaten des ersten Scheitelpunktes (X61=, Y61=, Z61=) lässt sich die Tangente am Anfang der Spline, als die Gerade durch den Endpunkt vom vorherigen Spline und den ersten Scheitelpunkt errechnen.

Ändern der Lage des ersten Scheitelpunktes



Im obigen Bild sind die drei Punkte von der Spline, feste Punkte. Nur die Lage des ersten Scheitelpunktes wurde geändert. Bitte beachten Sie, dass sich die Form der Kurve dadurch ändert

Tangentiale Kontinuität am Anfang der Spline

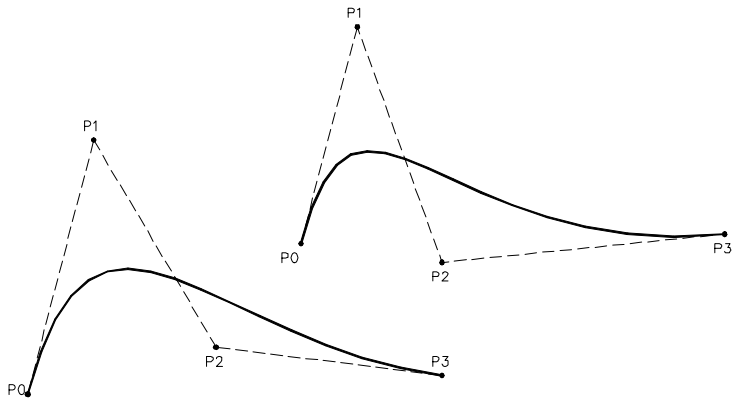


Wenn der erste Scheitelpunkt nicht programmiert ist, so wird die Tangente am Ende der vorherige Spline als die Tangente am Anfang der Spline verwendet.

Tangente am Ende der Spline

Aus den Koordinaten des zweiten Scheitelpunktes (X62=, Y62=, Z62=) lässt sich die Tangente am Ende der Spline als die Gerade durch den zweiten Scheitelpunkt und den Endpunkt errechnen.

Ändern der Lage des zweiten Scheitelpunktes



Im obigen Bild sind drei Punkte von der Spline feste Punkte. Nur die Lage des zweiten Scheitelpunktes wurde geändert. Bitte beachten Sie, dass sich die Form der Kurve dadurch ändert.

Konstante Krümmung

Wenn der erste und zweite Scheitelpunkt nicht programmiert sind, so wird eine konstante Krümmung zwischen den Splines vorausgesetzt.

Starten mit einer Gruppe von Bezier-Splines

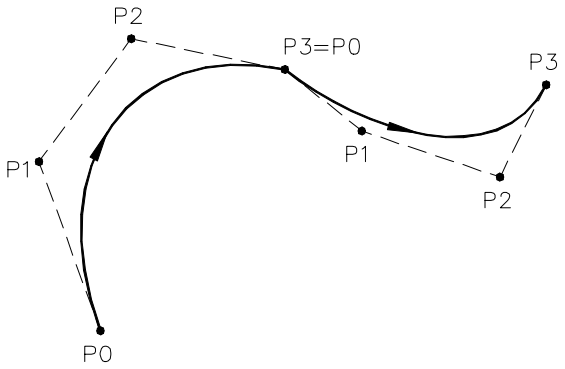
Wenn eine Kurve oder Oberfläche durch eine Gruppe von G6-Sätzen mit Bezier-Splines definiert ist, so muss die erste Spline mit drei Scheitelpunkten programmiert werden.
Zu diesem Zweck kann z.B. eine Spline mit drei gleichen Scheitelpunkten programmiert werden. Die Punkte befinden sich auf einer Geraden die an der Spline im Endpunkt der "Linie" tangiert.

Beispiel: N10 G1 X10 Y10 Z10
N11 G6 X61=25 Y61=25 Z61=10 X62=25 Y62=25 Z62=10 X25 Y25 Z10
Der Satz N11 ergibt eine Gerade in der XY-Ebene.

Verbinden von Splines

Die drei verschiedenen Typen von Bezier-Splines können miteinander verbunden werden, damit sie eine Kurve oder Oberfläche bilden.

Ecke zwischen Kurven



Wenn die Splines eine Ecke bilden, so muss die zweite Spline mit drei Scheitelpunkten programmiert werden.

Radiuskorrektur

Bei Splines ist keine Radiuskorrektur vorgesehen. Folglich muss der Werkzeugbahn, programmiert werden.

Verbindung zwischen einer Geraden Bzw. einem Kreis mit einer Bezier-Splines

Wenn die vorherige Bewegung geradlinig oder kreisförmig ist, so kann ihr Endpunkt als der Startpunkt einer Bezier-Splines mit drei Scheitelpunkten verwendet werden.

Weil bei Splines keine Radiuskorrektur vorgesehen ist, muss der Endpunkt der Geraden bzw. des Kreises ebenfalls ohne Radiuskorrektur programmiert werden.

Absolutmaß- und Inkrementalmaß-Programmierung (G90/G91)

Ist G91 wirksam während ein Abschnitt mit G6-Sätzen abgearbeitet wird, so gilt die Inkrementalmaßprogrammierung nicht für diese G6-Sätze, sondern nur für die geradlinigen bzw. kreisförmigen Bewegungen.

Es empfiehlt sich, bei Splines immer die Absolutmaßprogrammierung (G90) zu verwenden.

Hinweise und Verwendung bei kubischen Splines

Eine gute Kenntnis der kubischen Spline Koeffizienten ist erforderlich. Die Berechnungen werden meist von einem CAD-System durchgeführt, wobei auch die Werkzeugbahn erzeugt wird.

Polynomischer Ausdruck für Kubische Splines

Im CNC Pilot-System wird die kubische Spline durch einen polynomischen Ausdruck definiert.
Für die X-Achse, zum Beispiel, lautet der polynomische Ausdruck für die kubische Spline:

X=[X53=]*t^3 + [X52=]*t^2 + [X51=]*t

wobei t ein Parameter bei 0<t>1 ist.

Für die weiteren Achsen wird der gleiche polynomischer Ausdruck mit den programmierten Koeffizienten verwendet, und der gleiche Parameter t für alle Achsen.
Diese drei polynomischen Ausdrücke definieren ein Stück der Oberfläche im Raum.

Bestimmung der Koeffizienten

Die Koeffizienten des polynomischen Ausdrucks kubischer Splines lassen sich nicht auf einfache Weise errechnen. Eine gute Kenntnis der Spline Koeffizienten ist erforderlich. Die Berechnungen werden meist von einem CAD-System durchgeführt, wobei auch die Werkzeugbahn erzeugt wird.

Tangentiale Kontinuität am Anfang der Spline

Wenn die Koeffizienten 1. Ordnung nicht programmiert sind, so wird die Tangente am Ende der vorherige Spline als die Tangente am Anfang der Spline verwendet. Die fehlenden Koeffizienten werden aus dieser Tangente errechnet.

Konstante Krümmung

Wenn die Koeffizienten 1. und 2. Ordnung nicht programmiert sind, so wird eine konstante Krümmung zwischen den Splines vorausgesetzt. Die fehlenden Koeffizienten werden von der Steuerung errechnet.

Hinweis: Die Koeffizienten können nur weggelassen werden, falls sie sich aus den vorherigen Spline Sätzen errechnen lassen.

Starten mit einer Gruppe Kubischer Splines

Wenn eine Kurve oder Oberfläche durch eine Gruppe von G6-Sätzen mit kubischen Splines definiert ist, so muss die erste Spline mit allen drei Koeffizienten programmiert werden.

Hinweise und Verwendung bei beiden Spline Typen

Mischen von Bezier- und Kubischen Splines

Beide Typen von Splines können beliebig gemischt werden.

Grafische Simulation

Die Splines lassen sich im Synchrongrafik darstellen. In den weiteren Grafikmodi wird die Spline Funktion unterdrückt.

Löschen

Die G6-Funktion wird durch G0, G1, G2/G3 , Programm-Ende (M30), Softkey Programm abbrechen oder nach Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Ebenenauswahl (G17/G18/G19)

Splines sind unabhängig von der ausgewählten Ebene. Die Punkte (Koeffizienten) bestimmen die Ebene, in der die Spline hergestellt wird.

Nullpunktverschiebung (G92/G93)

Wenn zwischen den G6-Sätzen eine Nullpunktverschiebung programmiert ist, so wird diese bei den G6-Sätzen unterdrückt und bei den weiteren Sätzen berücksichtigt.

Achsendrehung (G92/G93 B4=..)

Achsendrehung wird bei den G6-Sätzen unterdrückt und bei den weiteren Sätzen berücksichtigt.

Vergrößern / Verkleinern und Spiegeln (G73)

Vergrößern/Verkleinern und Spiegeln werden bei den G6-Sätzen unterdrückt und bei den weiteren Sätzen berücksichtigt.

Anfang der nächsten Bewegung

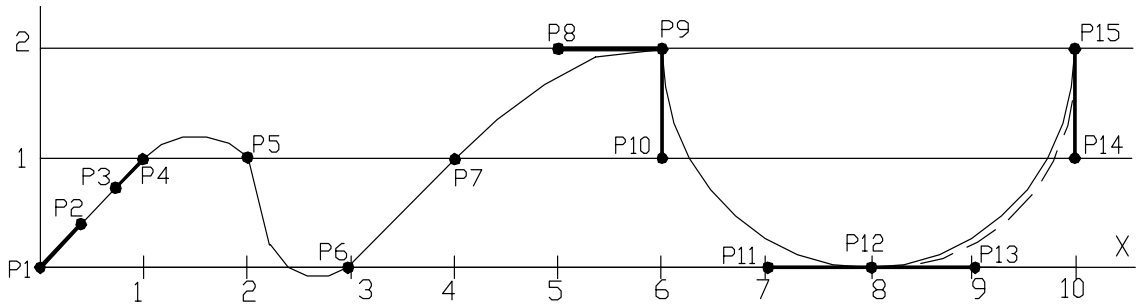
Im allgemeinen werden Vorschubbewegungen ohne Halt, zwischen den Sätzen ausgeführt, was zu abgerundeter Übergänge führt.

G28 und Parameter I3= erlauben die Auswahl zwischen Starten der nächsten Bewegung nach einem Werkzeughalt oder Ausführung ohne Halt zwischen den Bewegungen. Für weitere Informationen seihe die Funktion G28 VORSCHUBBEWEGUNGEN I3=0 oder 1 verwiesen.

Einschränkungen

1. Die Verwendung von Eckengenauigkeit (G28 I3=2 oder 3) und Vorschubbegrenzungen (G28 I6=) zusammen mit Spline Funktionen ist nicht möglich.
2. Die Verwendung von der BTR-Funktion zusammen mit Spline Funktionen ist nicht möglich.
3. Während Geometrie Betrieb (G64 wirksam) ist keine Splineinterpolation zulässig.

Beispiel:




```
N17001 (Spline Kurve)
N1 G98 X2 Y-6 Z-2 I10 J10 K10
N2 G17
N101 G0 X0 Y0 Z0 F500                    Anfangsposition anfahren (P1)
N102 G6 X1 X61=0.3 X62=0.7 Y1 Y61=0.3 Y62=0.7 Z0.001 Z61=0 Z62=0   Erstes Element.
                                         Gerade. Tangiert an P1-P2 und an P3-P4. Endpunkt ist P4.
                                         Alle Koordinaten müssen eingetragen werden. Wähle dafür
                                         eine Gerade.
N103 X2 Y1.001 Z0                        Kurve geht durch P5
N104 X3 Y0 Z0.001                        Kurve geht durch P6
N105 X4 Y1 Z0                            Kurve geht durch P7. Wenn die Kurve anders ist als
                                         gewünscht, müssen mehrere Punkte zugefügt werden.
N106 X6 X62=5.7 Y2 Y62=2 Z0.001 Z62=0    Kurve geht durch P9 und tangiert an Linie P8-P9.
N107 X8 X61=6 X62=7.5 Y0 Y61=1.5 Y62=0 Z0 Z61=0 Z62=0.001   Neue Kurve mit scharfem
                                         Übergang wird definiert. Erstes Kurvenelement fängt an in
                                         P9 und  tangiert an P9-P10 und an P11-P12. Endpunkt ist
                                         P12.
N108 X10 X61=8.5 X62=10 Y2 Y61=0 Y62=1.5 Z0.001 Z61=0.001 Z62=0   Neue Kurve mit
                                         tangentialem Übergang wird definiert. Erstes Kurvenelement
                                         fängt an in P12 und  tangiert an P12-P13 und an P14-P15.
                                         Endpunkt ist P15. Durch ändern von Abstand P14-P15 kann
                                         der Krümmungsradius in P15 angepasst werden.
N109 G0 X0 Y0 Z0                         Zurück zum Anfangsposition
N110 M30
```

Hinweis: Bei G6 müssen gleiche Koordinaten in zwei Sätzen unterschiedlich sein (Z0 und Z0.001)

5.6 G7 Bearbeitungsebene schwenken

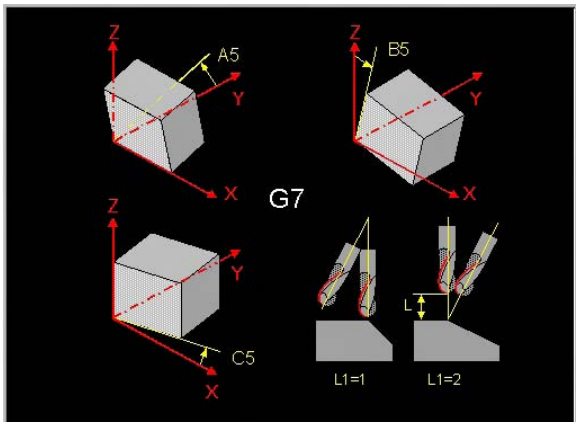
Programmierung einer geschwenkten Bearbeitungsebene für vier oder Fünf-Achsenmaschinen.

Mit der Funktion "Bearbeitungsebene schwenken" kann die Lage der Bearbeitungsebene geschwenkt werden. Die in einer Hauptebene (G17, G18) programmierte Bearbeitung kann dann in der geschwenkten Bearbeitungsebene ausgeführt werden. Die Werkzeugachse orientiert sich senkrecht auf die neue Ebene.

Mit der G7 Funktion wird die Verdrehung der Bearbeitungsebene definiert und ausgeführt.
Siehe Paragraph "Schwenken der Bearbeitungsebene".

Format

G7 {A5=.. oder A6=..} {B5=.. oder B6=..} {C5=.. oder C6=..} {A7=..} {B7=..} {C7=..} {B47=..} {L1=.} {L2=} {L.}




```
G    Bearbeitungsebene schwenken
L    Werkzeuglängen-Aufmaß
B47= E-Par. für Verdrehung Hauptebene
A5=  Absoluter Drehwinkel
B5=  Absoluter Drehwinkel
C5=  Absoluter Drehwinkel
A6=  Inkrementaler Raumwinkel
B6=  Inkrementaler Raumwinkel
C6=  Inkrementaler Raumwinkel
B7=  E-Parameter für Position in B
C7=  E-Parameter für Position in C
L1=  0=Keine,1=Rundachse,2=WZ-Spitze
L2=  -/+1,2,3 = Neg/Pos A,B,C Winkel
```

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal und wird nur mit G7 abgeschaltet.

Nicht zugelassene G-Funktionen, wenn G7 eingeschaltet wird

Wenn G7 eingeschaltet wird, dürfen folgende (modale) G-Funktionen nicht aktiv sein:
G6, G9, G19, G33, G41, G42, G43, G44, G61, G64, G73, G141, G182, G197, G198, G199, G200, G201, G203, G204, G205, G206, G207, G208

Wenn G7 eingeschaltet wird, dürfen folgende (modale) G-Funktionen mit untenstehenden Adressen nicht aktiv sein: G54 I1 B4=... und G93 B4=...

Nicht zugelassene G-Funktionen Innerhalb G7

Die folgenden G-Funktionen sind nicht zugelassen, wenn G7 aktiv ist:
G6, G19, G66, G67, G182, G339

Nicht zugelassene G-Funktionen, wenn G7 abgeschaltet wird

Wenn G7 abgeschaltet wird, dürfen folgende (modale) G-Funktionen nicht aktiv sein:
G9, G41, G42, G43, G44, G61, G64, G73, G141, G197, G198, G199, G200, G201, G203, G204, G205, G206, G207, G208
Wenn G7 abgeschaltet wird, dürfen folgende (modale) G-Funktionen mit untenstehenden Adressen nicht aktiv sein: G54 I1 B4=... und G93 B4=...

G7-Funktion

Die frei programmierbare Bearbeitungsebene wird mittels der neuen G7-Funktion definiert:
Die neue Ebene, wird mit dem Originalnullpunkt, aktiv.

Das Werkzeug orientiert sich senkrecht auf die neue Ebene. Welche Achsen sich bewegen, hängt von der Maschinenkonfiguration und der Programmierung ab.
Die Anzeige zeigt die Koordinaten in der neuen (geschwenkten) Ebene an.
Die Handbedienung orientiert sich nach der neuen Ebene.

Raumwinkel

A5=, B5=, C5= Definiert den absoluten Winkel, wobei sich die Bearbeitungsebene um die entsprechende positive Achse dreht.

A6=, B6=, C6= Definiert den Inkrementelle Winkel, wobei sich die Bearbeitungsebene um die entsprechende positive Achse dreht.

Wert liegt zwischen -359.999 und 359.999 [Grad]

Bearbeitungsebene neu definieren

Die Verdrehung der Bearbeitungsebene kann auf zwei Weisen definiert werden:

- Programmieren mit A5=, B5= oder C5= Parametern. Damit werden die absoluten Verdrehungen um die entsprechenden positiven Achsen definiert. Die Verdrehungen werden wie folgt berechnet:
  1. die aktive G7 Verdrehung wird aufgehoben
  2. C5= Verdrehung um die Maschinenfeste positive Z-Achse
  3. B5= Verdrehung um die positive Y-Achse
  4. A5= Verdrehung um die positive X-Achse

- Programmieren mit A6=, B6= oder C6= Parametern. Damit werden die Inkrementelle Verdrehungen um die entsprechenden aktuellen positiven Achsen definiert. Die Verdrehungen werden wie folgt berechnet:
  1. C6= Verdrehung um die aktuelle G7 positive Z-Achse
  2. B6= Verdrehung um die aktuelle G7 positive Y-Achse
  3. A6= Verdrehung um die aktuelle G7 positive X-Achse

Die Programmierung ist unabhängig von der Maschinenkonfiguration. Die Ebeneverdrehung wird in bezug auf den aktuellen Nullpunkt berechnet. Die Bewegung ist von der Maschinenkonfiguration abhängig.

Abfragen einer berechneten Winkelposition

A7=, B7=, C7= Enthält die Nummer des E-Parametern, in dem der errechnete Winkel der entsprechenden Rundachse gesetzt wird.

B47= Enthält die Nummer des E-Parametern, in dem der errechnete Winkel der Hauptebene gesetzt wird.

Alternative Schwenkmöglichkeiten im Verfahrbereich der Maschine

Die CNC prüft, welche Schwenkmöglichkeiten im Verfahrbereich der Drehachsen möglich sind (linksum oder rechtsum).

- Keine Schwenkmöglichkeit, dann kommt Fehlermeldung (P307)
- Bei nur einer Schwenkmöglichkeit wird diese verwendet.
- Bei zwei Schwenkmöglichkeiten wird (L2=0 oder nicht programmiert) derjenige mit dem kürzesten Verfahrweg verwendet. Der kürzeste Verfahrweg ist leider nicht immer möglich.

Mit der Adresse L2= kann gesteuert werden, welche Schwenkmöglichkeit verwendet werden muss. Bei L2=1/2/3 positioniert die A/B/C-Achse so, dass diese einen positiven Winkel einnimmt. Bei negativer L2= wird ein negativer Winkel eingenommen.

Werkzeug senkrecht auf die definierte Ebene schwenken

Die G7 Schwenkbewegung findet interpoliert mit Eilgang statt. Sie schwenkt die Werkzeugachse auf die definierte Ebene. Es hängt von der Bewegungsart L1= ab, welche Achsen sich bewegen:

- L1=0 Die Achsen bewegen sich nicht (Grundstellung).

Bemerkung: Die Schwenkbewegung kann dann, mittels der E-Parameter die mit A7=, B7= oder C7= geladen sind, ausgeführt werden. Diese Bewegung muss dann separat programmiert werden.

L1=1 Nur die Rundachsen interpolieren, die Linearachsen bewegen sich nicht.
L1=2 Die Rundachsen interpolieren und die Linearachsen führen dazu eine 'Ausgleichbewegung' aus. Dadurch bleibt die Werkzeugspitze, in bezug auf das Werkstück, auf der gleichen Position.

Werkzeuglängenaufmaß (L)

Wenn die Schwenkbewegung um die Werkzeugspitze stattfindet (L1=2), definiert L ein Aufmaß in der Werkzeugrichtung, zwischen dem programmierten Endpunkt und der Werkzeugspitze.

Ausschalten der G7 Funktion

Die Wirkung von G7 bleibt aktiv, bis G7 aufgehoben wird. Durch das Programmieren von G7 ohne Winkelparameter wird G7 aufgehoben.
G7 wird nicht aufgehoben durch M30 oder <Programm Abbruch>. Nach dem Einschalten der Steuerung ist G7 noch immer aktiv. Man kann dann in der G7-Ebene verfahren. Nach Referenzpunktfahren oder <CNC rücksetzen> wird G7 aufgehoben.

Hinweis: Es wird empfohlen, am Anfang jedes Programms mit G7, ein G7 ohne Parameter zu programmieren. Dadurch wird während des Einfahrens des Programms (abbrechen innerhalb der geschwenkten Ebene und neuer Start) die Ebene immer zurückgesetzt. Ohne dieses G7 am Anfang, wird der erste Teil des Programms in der geschwenkten, statt in der ungeschwenkten Ebene ausgeführt.
Diese Programmierung ist ähnlich der Programmierung mit G17/G18 - verschiedene Nullpunkte oder verschiedene Werkzeuge.

Rundachsen

Die Rundachsen können in der geschwenkten Ebene normal programmiert werden. Es liegt in der Verantwortlichkeit des Programmierers, dass die Rundachspositionen mit der G7 Verdrehung übereinstimmen.

Absolutposition G74

Wenn G7 aktiv ist, bezieht sich G74 'Absolutposition' auf die Maschinenkoordinaten. Dieses ist gleich wie in V3.3x.

Grafik

Die Grafik zeigt die G7 Ebene als Hauptansicht an. Der Bildschirm wird erneuert, wenn G7 aktiv wird.
Wenn G7 aktiv ist, wird die Position zwischen Werkzeug und Werkstück angezeigt.

Anzeige

Wenn G7 aktiv ist, wird in der Anzeige hinter der Werkzeugnummer, eine gelbe Ikone angezeigt. Mittels einem kleinen "p" rechts neben den 'Achsenbuchstaben' wird angezeigt, ob der Position in der schrägen Bearbeitungsebene oder in Maschinenkoordinaten angezeigt wird. Der Bearbeitungsstatus ist mit dem aktuellen Stand der programmierten G7-Raumwinkel erweitert.

In der Softkeygruppe der Jogbetriebsarten erscheint ein neuer Softkey (Jog in G7 Ebene). Mit diesem Softkey kann zwischen der schrägen Bearbeitungsebene und den Maschinenkoordinaten umgeschaltet werden. Wenn die Position in Maschinenkoordinaten angezeigt wird, wird die wirkliche Position der Werkzeugspitze angezeigt.

Werkzeugwechsel

Wenn G7 aktiv ist, ist abhängig von das IPLC Programm, ein Werkzeugwechsel ja oder nein erlaubt (Fehlermeldung).

Wenn ein Werkzeugwechsel nicht erlaubt ist, muss G7 erst abgewählt werden. Um nach dem Werkzeugwechsel wieder in der schrägen Bearbeitungsebene weiter zu arbeiten, muss G7 wieder angewählt werden.
Beispiel:

```
N100 G7 B5=45 L1=1          Ebene wird gesetzt.
N110 T14                    Werkzeug Vorwahl.
..
N200 G0 Z200                Die Werkzeugachse wird zurück gezogen.
N210 G7 B5=0 L1=1           G7 abwählen.
N220 M6 T14                 Werkzeugwechsel.
N230 G0 X.. Y.. Z..         Eilgang zur neuen Anfangsposition.
N240 G7 B5=45 L1=1          Kopf wird wieder auf die G7 Ebene gedreht.
```

Paletten-, Schwenkkopf- oder Werkzeugwechsel

Bei aktivem G7 kann, abhängig von das IPLC Programm, kein Paletten-, Schwenkkopf- oder Werkzeugwechsel durchgeführt werden. Es wird ein Fehler ausgegeben und das Programm muss abgebrochen werden. G7 muss vor diesen Wechseln deaktiviert werden.

Bearbeitungsebene Schwenken mit M53/M54

Bei gemischtem Betrieb mit G7 und M53/M54 muss vor der Programmierung von G7 die Schwenkkopfpositionierung M53/M54 mit M55 abgewählt werden. Dabei wird der unter Umständen aktiven Kopfversatz abgewählt.

Nicht zugelassene M-Funktionen, wenn G7 eingeschaltet wird

Wenn G7 eingeschaltet wird, dürfen folgende M-Funktionen nicht aktiv sein:
M53, M54

Nicht zugelassene M-Funktionen, innerhalb G7

Die folgende M-Funktionen sind nicht zugelassen, wenn G7 aktiv ist:
M6, M46, M53, M54, M60, M61, M62, M63, M66

Fehlermeldungen

P48 G-Funktion ist nach Rotation nicht gestattet.
Die programmierte Kombination ist nicht gestattet. (G54 I1 B4=... and G93 B4=...)

P77 G-Funktion und Gxxx nicht erlaubt
Die Kombination von G-Funktionen ist nicht zugelassen. z.B. wird G7 programmiert, wenn G41 aktiv ist, kommt der Fehler P77 'G-Funktion und G41 nicht erlaubt'.

P306 Ebene nicht eindeutig definiert
Die G7 Ebene ist mit einer Mischung von absoluten Winkeln (A5=, B5=, C5=) und Inkrementelle Winkeln (A6=, B6=, C6=) definiert.
Lösung: Nur absolute oder inkrementelle Winkel verwenden. Wenn notwendig, können mehrere G7 Definitionen mit inkrementelle Winkeln hintereinander definiert werden.

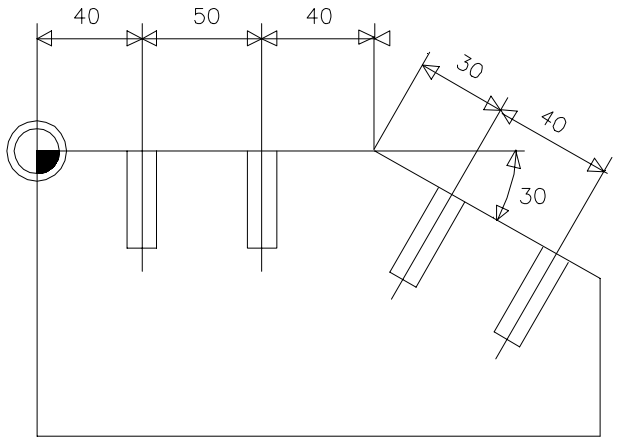
P307 Programmebene nicht erreichbar
Die definierte G7 Schrägstellung kann wegen eines beschränkten Bereiches der Rundachsen, nicht erreicht werden.
Lösung: Bei bestimmten Maschinentypen kann Kopf geschwenkt werden und wird Ebene erreichbar.

Maschinenkonstanten

MC 312 Freie Bearbeitungsebene (0=aus, 1=ein)
Aktiviert die freie Bearbeitungsebene. Die G7 Funktion kann programmiert werden.

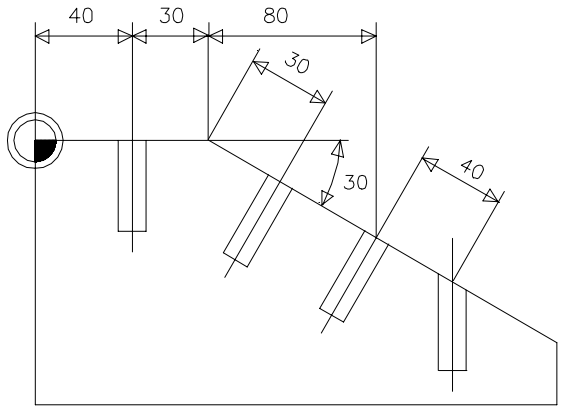
MC 755 Freie Bearbeitungsebene: Drehung (0=Koord.Kreuz, 1=Achsen)
Wenn die gewünschte Drehung der Bearbeitungsebene mit der Drehung einer Rundachse übereinstimmt, kann hier eingestellt werden, ob die betroffene Rundachse oder das Koordinatenkreuz gedreht wird.
z.B. auf einer Maschine mit (wirklicher C-Achse) ergibt die Programmierung G7 C5=30 und MC755=0 eine Drehung des Koordinatenkreuzes um -30° und MC755=1 eine Drehung der C-Achse um 30°.

Beispiel 1 Werkstück mit schräger Bearbeitungsebene.



N10 G17	Bearbeitungsebene definieren
N20 G54	Nullpunktverschiebung
N30 M55	Abwählen von M53/M54
N40 G7 L1=1	Zurücksetzen G7
N..	
N100 G81 Y1 Z-30	Bohrzyklusdefinition
N110 G79 X40 Z0	Erstes Loch in der horizontalen Ebene bohren
N120 G79 X90	Zweites Loch in der horizontalen Ebene bohren
N..	Andere Bewegungen in der horizontalen Ebene
N200 G0 X130 Z50	Werkzeug wird auf Sicherheitsabstand gesetzt.
N210 G93 X130	Nullpunkt wird an den Anfang der geschwenkten Bearbeitungs-Ebene gesetzt.
N220 G7 B5=30 L1=2 L50 oder G7 B5=30 L1=1	Definieren neue Bearbeitungsebene B5=30 Drehwinkel L1=1 Nur die Rundachsen interpolieren, die Linearachsen nicht.
L1=2	Werkzeug/Tisch dreht sich um die Werkzeugspitze L50 Extra Aufmaß in Werkzeugrichtung. Dadurch dreht sich das Werkzeug um den Nullpunkt. Der Abstand der Werkzeugspitze zum Nullpunkt ist 50 mm.
N230 G79 X30 Z0	Erstes Loch in der geschwenkten Bearbeitungsebene bohren
N240 G79 X70	Zweites Loch im der geschwenkten Bearbeitungsebene bohren
N..	Andere Bewegungen in der schrägen Bearbeitungsebene
N300 G0 Z50	Werkzeug wird auf Sicherheitsabstand gesetzt.
N310 G7 L1=2 L50 oder L1=1	Zurückdrehen auf die horizontale Ebene und aufheben G7.

Beispiel 2 Werkstück mit schräger Bearbeitungsebene.



N10 G17	Bearbeitungsebene definieren
N20 G54	Nullpunktverschiebung
N30 M55	Abwählen von M53/M54
N40 G7 L1=1	Zurücksetzen G7
N..	
N100 T1 M6	Bohrer einwechseln
N110 G81 Y1 Z-30	Bohrzyklus definieren
N120 G79 X40 Z0	Bohren eines Loches in der horizontalen Ebene
N..	Andere Bewegungen in der horizontalen Ebene
N200 T2 M6	Fräse einwechseln
N210 X70 Z50	Werkzeug wird auf Sicherheitsabstand gesetzt.
N220 G93 X70	Nullpunktverschiebung
N230 G7 B5=30 L1=2 L50	Definieren neue Bearbeitungsebene B5=30 Drehwinkel L1=2 Werkzeug/Tisch dreht sich um die Werkzeugspitze L50 Extra Aufmaß in Werkzeugrichtung. Dadurch dreht sich das Werkzeug um den Nullpunkt. Der Abstand der Werkzeugspitze zum Nullpunkt ist 50 mm.
N240 G1 X0 Z0	Positionierung der Fräse auf der geschwenkten Ebene.
N250 X150	Fräsen der schrägen Ebene.
N..	Andere Bewegungen in der geschwenkten Bearbeitungsebene
N300 T1 M6	Bohrer einwechseln
N310 G79 X30 Z0	Erstes Loch in der geschwenkten Bearbeitungsebene bohren
N320 G92 X=80:cos(30)	Inkrementelle Nullpunktverschiebung
N330 G79 X0 Z0	Zweites Loch in der geschwenkten Bearbeitungsebene bohren
N..	Andere Bewegungen in der geschwenkten Bearbeitungsebene
N400 G92 X=40	Inkrementelle Nullpunktverschiebung
N410 G0 X0 Z50	Werkzeug wird auf Sicherheitsabstand gesetzt.
N420 G7 B5=0 L1=2 L50	Bearbeitungsebene schwenken abwählen. Zurückdrehen auf die horizontale Ebene. B5=0 Drehwinkel L1=2 Werkzeug/Tisch dreht sich um die Werkzeugspitze L50 Extra Aufmaß in Werkzeugrichtung. Dadurch dreht sich das Werkzeug um den Nullpunkt. Der Abstand der Werkzeugspitze zum Nullpunkt ist 50 mm.
N430 G79 X0 Z0	Drittes Loch in der horizontalen Bearbeitungsebene bohren
N..	Andere Bewegungen in der horizontalen Bearbeitungsebene
N500 M30	Programm-Ende.

Beispiel 3 Nullpunkt bestimmen mit G7 und G54 I[Nr.]

Vorgehensweise:

G54 I[Nr.] darf aktiv sein, nur B4= muss null sein.
Einschwenken von G7 mit MDI (z.B. B5-45 C5=-45 L1=1 (Nur Rundachsen drehen))
Manual mit dem Messtaster in eine Bohrungsmitte positionieren.
Programm N54 starten

```
N54 (Programm für Nullpunkt setzen im G7 Ebene)
N1 E1=35                                  E1=Nullpunktnummer.
N2 E2=20                                  E2=Bohrungsradius.
N2 G54 I=E1 X0 Y0 Z0 A0 B0 C0 B4=0        Nullpunkt auf Null setzen.
N3 G51
N4 G53                                    alle Nullpunktverschiebungen werden ausgesetzt.
N5 G326 X7=50 Y7=51 Z7=52                 Abfragen und speichern aktuelle Position vom Messtaster.
                                          E50= X, E51=Y, E52=Z.
N6 M27                                    M-Funktion für Aktivieren Messtaster.

N7 (Messen in G7 Ebene, erste Messung in positive X-Richtung)
N9 G0 X=E50+E2-5 Y=E51 Z=E52              zum Startposition. 5mm vor Bohrungsrand. Kollision wenn
                                          E2=<5.
N7 G145 X=E50+E2+10 Y=E51 Z=E52 L0 X7=49 F2=50 E40 I3=0
                                          X, Y, Z     Endposition, X ist Rand+10.
                                          L0          Messen bei Berührung.
                                          X7=49       Messposition in E49.
                                          F2=50       Messvorschub.
                                          E40         Messstatus im E40.
                                          I3=0        Status-Überwachung ein.
                                                      Nachmessdistanz ist 10mm.
N8 G29 E41 E40<>1 N= 24                   Sprung zum Programm-Ende, wenn kein Messpunkt
                                          ermittelt.

N9 G0 X=E50-E2-5 Y=E51 Z=E52              Zum Startposition zweite Messung in negative X-Richtung.
N10 G145 X=E50-E2-10 Y=E51 Z=E52 L0 X7=48 F2=50 E40 I3=0
N11 G29 E41 E40<>1 N= 24                  Sprung zum Programm-Ende, wenn kein Messpunkt
                                          ermittelt.
N13 G0 X=E50 Y=E51+E2-5 Z=E52             Zum Startposition dritte Messung in positive Y-Richtung.
N14 G145 X=E50 Y=E51+E2-5 Z=E52 L0 Y7=47 F2=50 E40 I3=0
N15 G29 E41 E40<>1 N= 24                  Sprung zum Programm-Ende, wenn kein Messpunkt
                                          ermittelt.
N16 G0 X=E50 Y=E51-E2+5 Z=E52             Zum Startposition vierte Messung in negative Y-Richtung.
N17 G145 X=E50 Y=E51-E2-10 Z=E52 L0 Y7=46 F2=50 E40 I3=0
N18 G29 E41 E40<>1 N= 24                  Sprung zum Programm-Ende, wenn kein Messpunkt
                                          ermittelt.

N19 (Messen senkrecht auf G7 Ebene, fünfte Messung in negative Z-Richtung.)
N19 G0 X=E49+5 Y=E51 Z=E52+5              Zum Startposition oben Material.
N20 G145 X=E49+5 Y=E51 Z=E52-10 L0 Z7=45 F2=50 E40 I3=0
N21 G29 E41 E40<>1 N= 24                  Sprung zum Programm-Ende, wenn kein Messpunkt
                                          ermittelt.

N22 G54 I=E1 X=(E49+E48):2 Y=(E47+E46):2 Z=E45
                                          Nullpunkt setzen. X, Y, und Z müssen eingetragen werden.
                                          Dieser Koordinaten werden umgerechnet und danach
                                          gespeichert im Originale Maschinenkoordinaten System.
N23 G0 X0 Y0 Z0                           Bohrungsmittelpunkt. Die Anzeige Koordinaten sind alle
                                          Null.
N24 M28                                   M-Funktion für deaktivieren Messtaster.
N25 M30
```

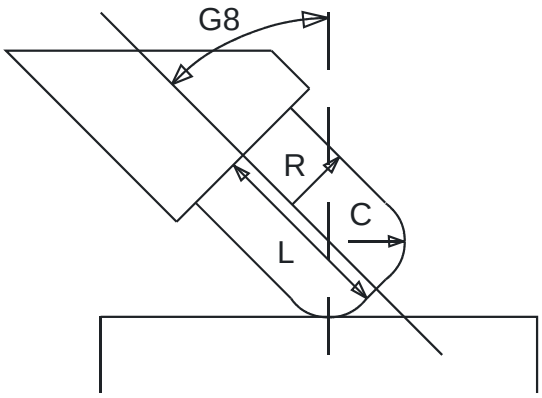
5.7 G8 Werkzeug nachführen

Programmieren einem geschwenkten Werkzeug für vier oder Fünf-Achsenmaschinen.

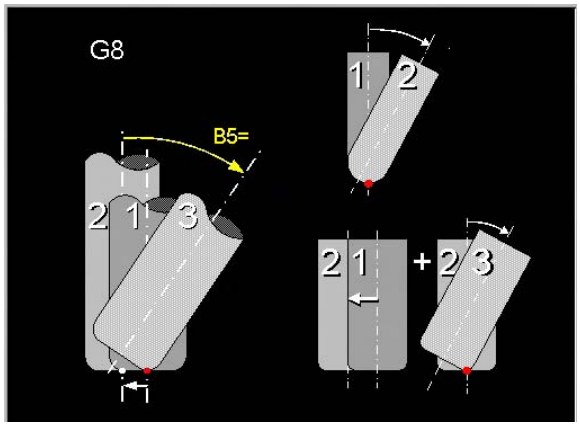
Mit der Funktion "Werkzeug nachführen" kann die Werkzeugrichtung, in bezug auf die Bearbeitungsebene, schräg gestellt werden. Damit wird Sturzfräsen ermöglicht und die Schnittbedingungen beim Fräsen und damit die Oberflächengüte wesentlich verbessert wird.
Siehe auch Bearbeitungsebene schwenken G7.

Format

G8 {A5=. oder A6=.} {B5=. oder B6=.} {C5=. oder C6=.} {A7=.} {B7=.}{C7=.} {L} {L1=.} {L2=} {L3=.} {F6=.} {F}



L, R und C aus der Werkzeugtabelle.




```
G    Werkzeug nachführen
L    Werkzeuglängen-Aufmaß
A5=  Absoluter Drehwinkel
B5=  Absoluter Drehwinkel
C5=  Absoluter Drehwinkel
A6=  Inkrementaler Raumwinkel
B6=  Inkrementaler Raumwinkel
C6=  Inkrementaler Raumwinkel
B7=  E-Parameter für Position in B
C7=  E-Parameter für Position in C
L1=  0=Keine,1=Rundachse,2=WZ-Spitze
L2=  -/+1,2,3 = Neg/Pos A,B,C Winkel
L3=  WZ-Radiuskorrektur (0=ein,1=aus)
F6=  Vorschub satzweise
```

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal und wird nur mit G8 abgeschaltet.

Nicht zugelassene G-Funktionen innerhalb G8

Die folgenden G-Funktionen sind nicht zugelassen, wenn G8 aktiv ist:
G6, G19, G40, G41, G42, G43, G44, G66, G67, G141, G180, G182, G339

Raumwinkel

A5=, B5=, C5= Definiert den absoluten Winkel, wobei sich die Werkzeugrichtung in bezug auf die 'normale' Werkzeugachse dreht.

A6=, B6=, C6= Definiert den inkrementelle Winkel, wobei sich die Werkzeugrichtung in bezug auf die 'normale' Werkzeugachse dreht.

Wert liegt zwischen -359.999 und 359.999 [Grad]

Werkzeugrichtung neu definieren

Die Verdrehung der Werkzeugrichtung kann auf zwei Weisen definiert werden:

- Programmieren mit A5=, B5= oder C5= Parametern. Damit werden die absoluten Verdrehungen um die entsprechenden positiven Achsen definiert. Die Verdrehungen werden wie folgt berechnet:
  1. die aktive G8 Verdrehung wird aufgehoben
  2. C5= Verdrehung um die maschinenfesten positive Z-Achse
  3. B5= Verdrehung um die positive Y-Achse
  4. A5= Verdrehung um die positive X-Achse

- Programmieren mit A6=, B6= oder C6= Parametern. Damit werden die inkrementelle Verdrehungen um die entsprechenden aktuellen positiven Achsen definiert. Die Verdrehungen werden wie folgt berechnet:
  1. C6= Verdrehung um die aktuelle G8 positive Z-Achse
  2. B6= Verdrehung um die aktuelle G8 positive Y-Achse
  3. A6= Verdrehung um die aktuelle G8 positive X-Achse

Die Programmierung ist unabhängig von der Maschinenkonfiguration. Die Ebeneverdrehung wird in bezug auf den aktuellen Nullpunkt berechnet. Die Bewegung ist von der Maschinenkonfiguration abhängig.

Abfragen einer berechneten Winkelposition

A7=, B7=, C7= Enthält die Nummer der E-Parametern, in den der berechnete Winkel der entsprechenden Rundachse gesetzt wird.

Alternative Schwenkmöglichkeiten im Verfahrbereich der Maschine

Die CNC prüft, welche Schwenkmöglichkeiten im Verfahrbereich der Drehachsen möglich sind (linksum oder rechtsum).

- Keine Schwenkmöglichkeit, dann kommt Fehlermeldung (P307)
- Bei nur einer Schwenkmöglichkeit wird diese verwendet.
- Bei zwei Schwenkmöglichkeiten wird (L2=0 oder nicht programmiert) derjenige mit dem kürzesten Verfahrweg verwendet. Der kürzeste Verfahrweg ist leider nicht immer möglich.

Mit der Adresse L2= kann gesteuert werden, welche Schwenkmöglichkeit verwendet werden muss. Bei L2=1/2/3 positioniert die A/B/C-Achse so, dass diese einen positiven Winkel einnimmt. Bei negativer L2= wird ein negativer Winkel eingenommen.

Vorschub

F6= ist ein lokaler Vorschub, der nur aktiv ist in dem Satz, in die er programmiert worden ist. In diesem Fall ist das, das Schwenken des Werkzeugs. F ist der normale Vorschub und gilt auch für die nachfolgenden Sätze.

Schwenkbewegung

Die G8 Schwenkbewegung findet interpoliert mit Vorschub (F6=) statt. Sie schwenkt die Werkzeugachse auf die definierte Ebene. Es hängt von der Bewegungsart L1= ab, welche Achsen sich bewegen:

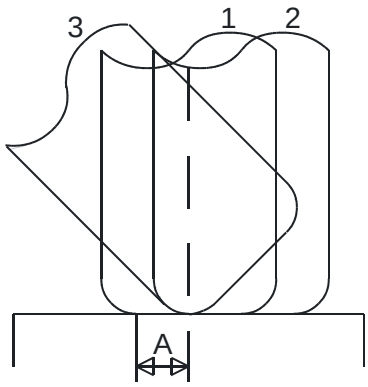
- L1=0 Die Rundachsen bewegen sich nicht (Grundstellung).

Bemerkung: Die Schwenkbewegung kann, mittels E-Parameter die mit A7=, B7= oder C7= geladen sind, programmiert oder manuell ausgeführt werden.

- L1=1 Nur die Rundachsen schwenken, die Linearachsen bewegen sich nicht.
- L1=2 Die Rundachsen schwenken und die Linearachsen führen eine Ausgleichbewegung aus. Dadurch bleibt die Kontaktpunktposition X, Y, Z.

Liegt der Kontaktpunkt auf dem Werkzeugeckenradius, dann ist die Bewegung nur eine Rotation.

Ist der Kontaktpunkt die Werkzeugspitze und der Eckenradius (C) ist kleiner als der Werkzeugradius (R), dann wird eine Ausgleichsbewegung gemacht, so dass sich der Kontaktpunkt von der Werkzeugspitze zum Eckenradius verschiebt.



Bei Zylinderfräsern (mit Eckenradius C < Fräserradius R) gilt folgende Besonderheit:
Beim Schwenken von der senkrechten (1) zur schrägen Position (2 --> 3) oder umgekehrt, verschiebt sich der Kontaktpunkt von der Fräsmitte zum Eckenradius (A) und umgekehrt. Eine Ausgleichsbewegung an der Werkzeugspitze sorgt dafür, dass die aktuelle Kontaktposition X, Y, unverändert bleibt.

Achtung: **Die Bewegungen beim Aufsetzen/Aufheben der Werkzeugkorrektur innerhalb G8 können Kollisionsgefahr zur Folge haben. Es ist die Verantwortlichkeit des Programmierers (Bedieners) dies zu vermeiden.**

Werkzeuglängen-Aufmaß

Wenn die Schwenkbewegung um den Werkzeugkontaktpunkt stattfindet (L1=2), definiert L eine extra Aufmaß in der Werkzeugrichtung zwischen dem Drehpunkt und der Werkzeugspitze.

Werkzeugradiuskorrektur (L3=)

Abhängig der Werkzeugradiuskorrektur (L3=) wird die Radiuskorrektur verrechnet.
Wenn L3=1 wird der Radius (R) und Eckenradius (C) nicht berücksichtigt. Das Werkzeug dreht sich dann um den Werkzeugspitze. Eine Ausgleichbewegung wird nicht gemacht.
Wenn L3=0 wird der Radius (R) und Eckenradius (C) berücksichtigt. Das Werkzeug dreht sich und eine Ausgleichbewegung wird gemacht.
Grundstellung L3=0.

Werkzeugkorrektur

Während der Funktion "Werkzeug schwenken" (G8) werden die Werte L, R, und C, abhängig von der Werkzeugradiuskorrektur (L3=), für das Werkzeug korrigiert
Diese G8 Werkzeugkorrektur ist unabhängig von G40, G41, G42, G43, G44 und ist immer wirksam.
Am Anfang und Ende der Werkzeugkorrektur wird, wenn der Eckenradius (C) kleiner ist als der Werkzeugradius (R), eine Ausgleichbewegung ausgeführt, so dass der Kontaktpunkt von der Werkzeugspitze zum Eckenradius verschiebt.
Ändern sich die Werkzeugabmessungen (L, R, C) bei aktivem G8, so wird die aktuelle Position der Linearachsen neu berechnet.

Ausschalten der G8 Funktion

Die Wirkung von G8 bleibt aktiv, bis G8 aufgehoben wird. Durch das Programmieren von G8 ohne Winkelparameter wird G8 aufgehoben.
G8 wird nicht aufgehoben durch M30 oder <Programm Abbruch>. Nach Einschalten der Steuerung ist G8 noch immer aktiv. Nach Referenzpunktfahren oder <CNC rücksetzen> wird G8 aufgehoben.

Hinweis: Es wird empfohlen, am Anfang jedes Programms mit G8, ein G8 ohne Parameter zu Programmieren. Dadurch wird während des Einfahren des Programms (Abbruch bei

geschwenktem Werkzeug und neues Starten) die Werkzeugrichtung immer zurückgesetzt. Ohne dieses G8 am Anfang, wird der erste Teil des Programms in der geschwenkten, statt in der ungeschwenkten Ebene ausgeführt.
Die Programmierung ist ähnlich der Programmierung mit G7/G17/G18 - verschiedene Nullpunkte oder verschiedene Werkzeuge.

Konfiguration

Werkzeug schwenken (G8) kann für Maschinen verwendet werden, bei denen ein kinematischem Modell definiert und eingetragen ist. Siehe Paragraph 15.1.3 "Kinematischem Modell" auf Pagina 629.

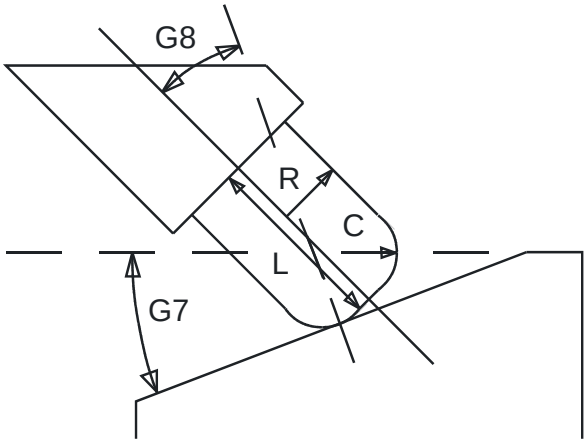
Grafik

G8 hat keinen Einfluss auf die Grafik.

Anzeige

Wenn G8 aktiv ist, wird in der Anzeige hinter der Werkzeugnummer, eine gelbe Ikone angezeigt.
Mittels einer kleinen 'p' rechts neben den 'Achsenbuchstaben' wird angezeigt, ob der Position der Werkzeugspitze angezeigt wird oder die Position in Maschinenkoordinaten.

Beispiel: Werkstück mit schräger Bearbeitungsebene und schrägem Werkzeug.



N10 G17	Bearbeitungsebene definieren
N20 G54	Nullpunktverschiebung
N30 M55	Abwählen von M53/M54
N40 G7 L1=1	Zurücksetzen G7
N50 G8 L1=1	Zurücksetzen G8
..	
N100 G0 X130 Z50	Werkzeug wird auf Sicherheitsabstand gesetzt.
N110 G93 X130	Nullpunkt wird an den Anfang der geschwenkten Bearbeitungsebene gesetzt.
N120 G7 B5=-30 L1=2	Definieren einer neuen Bearbeitungsebene. B5=-30 Drehwinkel L1=2 Werkzeug/Tisch dreht sich um die Werkzeugspitze.
N130 G8 B5=30 L1=2	Definieren einer neuen Schrägstellung des Werkzeuges. B5=30 Drehwinkel L1=2 Werkzeug dreht sich um die Werkzeugspitze und eine Ausgleichsbewegung wird durchgeführt.
..	
N200 G8	Werkzeug wieder senkrecht auf Bearbeitungsebene drehen (Dreh- und Ausgleichsbewegung).
N210 G7 L1=2	Zurückdrehen auf die horizontale Ebene.

5.8 G9 Polpunkt (Maßbezugspunkt) definieren

Programmierung eines Polpunktes. Wurde eine Polpunkt programmiert, beziehen sich Programmsätze mit polarer Programmierung (Winkel und Länge) nicht mehr auf den Nullpunkt, sondern auf den zuletzt programmierten Polpunkt.

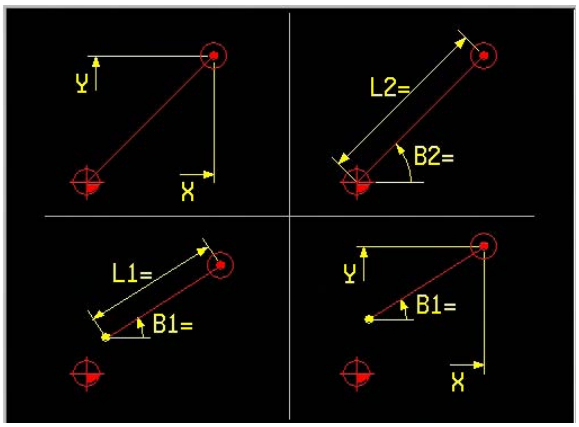
Der Polpunkt wird in Abhängigkeit des modal gültigen Maßsystems G90/G91 programmiert. Darüber hinaus kann er wortweise absolut, inkrementelle oder gemischt absolut/inkrementelle programmiert werden.

Format

G17 aktiv: G9 X.. Y.. {X90=...} {X91=...} {Y90=...} {Y91=...}
G18 aktiv: G9 X.. Z.. {X90=...} {X91=...} {Z90=...} {Z91=...}
G19 aktiv: G9 Y.. Z.. {Y90=...} {Y91=...} {Z90=...} {Z91=...}

Pol deaktivieren (gleich Werkstücknullpunkt): G9 X0 Y0

Polpunkt in Polarkoordinaten (G17, G18, G19 aktiv):
absolut:: N.. G9 B2=.. L2=..
inkrementel: N.. G9 B1=.. L1=..




```
G    Polpunkt definieren
X    Polkoordinate
Y    Polkoordinate
Z    Polkoordinate
B1=  Winkel
B2=  Polarwinkel
?90= Polkoordinate abs. (X,Y,Z..)
?91= Polkoordinate inkr. (X,Y,Z..)
L1=  Streckenlänge
L2=  Polarlänge
```

Hinweise und Verwendung

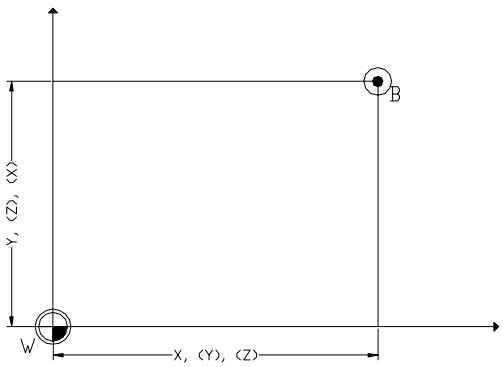
Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G0, G1, G2, G3 und G6.

Polpunkt in kartesischen Koordinaten:

Polpunkt in absoluten Koordinaten:

Der programmierten Koordinaten beziehen sich auf den Werkstücknullpunkt.

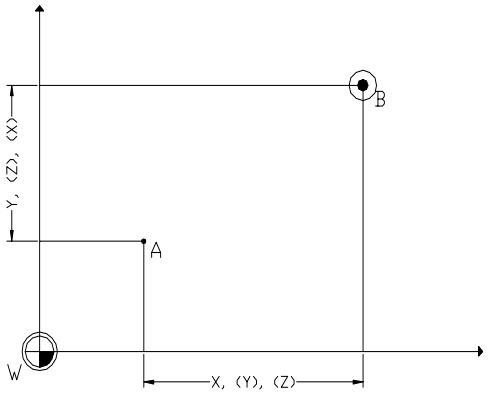


B = Polpunkt

N.. G9 X.. Y..

Polpunkt in inkrementelle Koordinaten:

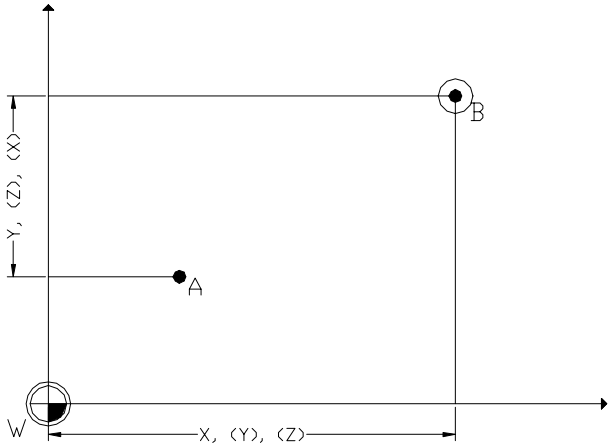
Der programmierten Koordinaten beziehen sich auf die Ist-Position.



A = bestehender Polpunkt
B = neuer Polpunkt

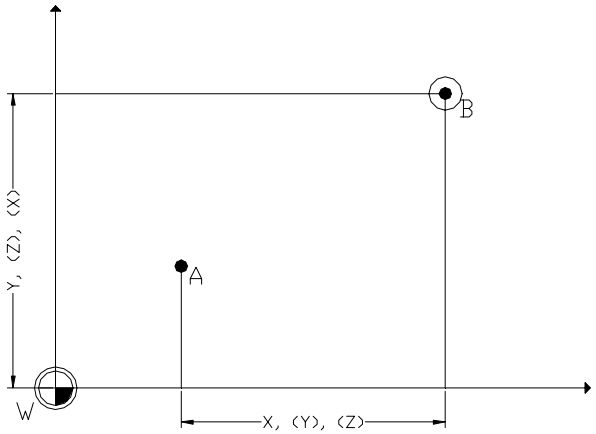
N... G9 X91=... Y91=...

Polpunkt in gemischt absolut/inkrementell Koordinaten:



A = bestehender Polpunkt
B = neuer Polpunkt

N... G9 X... Y91=...



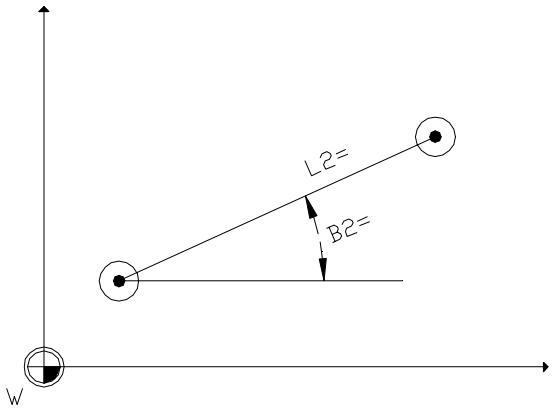
A = bestehender Polpunkt
B = neuer Polpunkt

N... G9 X91=.. Y..

Polpunkt in Polarkoordinaten (G17, G18, G19 aktiv):

Polpunkt in absoluten polaren Koordinaten:

Die polaren Koordinaten B2= und L2= beziehen sich auf den zuletzt aktiven Polpunkt.

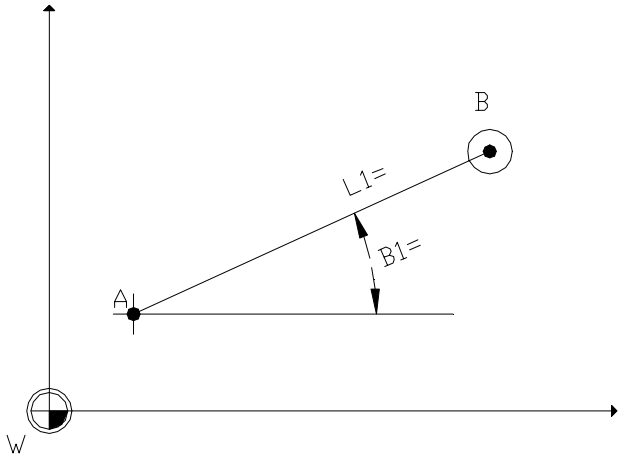


A = bestehender Polpunkt
B = neuer Polpunkt

N.. G9 B2=.. L2=..

Polpunkt in inkrementelle polaren Koordinaten:

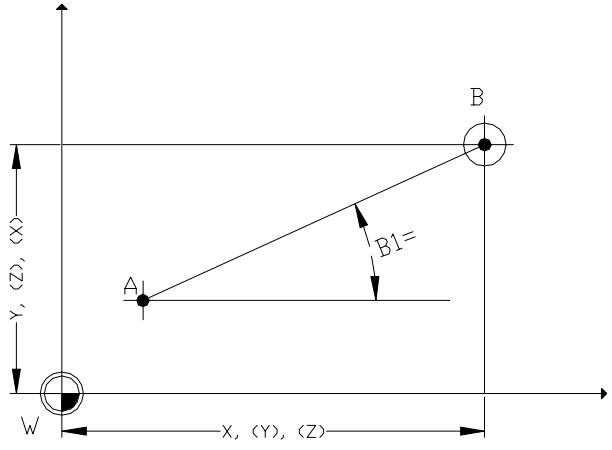
Die polaren Koordinaten B1= und L1= beziehen sich auf die Ist-Position.



A = Endpunkt letzter Bewegung
B = neuer Polpunkt

N.. G9 B1=.. L1=..

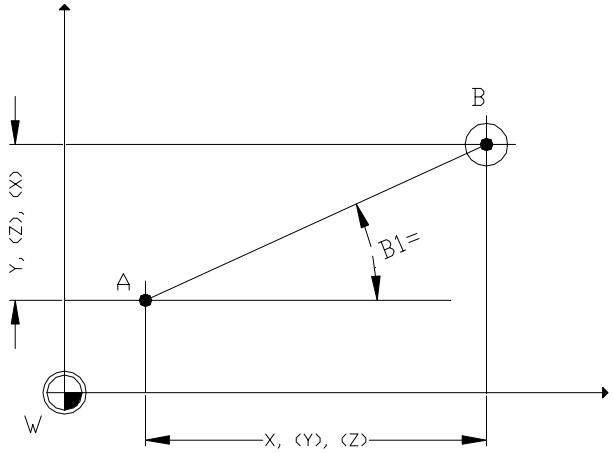
Gemischte Programmierung: kartesisch absolut/polar:



A = bestehender Polpunkt
B = neuer Polpunkt

N.. G9 X.. B1=..

Gemischte Programmierung: kartesisch inkrementell/polar:



A = bestehender Polpunkt
B = neuer Polpunkt

N.. G9 X91=.. B1=..

- Poldefinitionen sind nur in der aktiven Arbeitsebene zulässig
- vor Aufruf des G9 Satzes, liegt der Polpunkt am Werkstücknullpunkt (Polpunkt = 0)
- der Polpunkt ist modal wirksam
- der Polpunkt kann beliebig oft neu definiert werden.
- Bei Ebenenwechsel mit G17, G18, G19 wird der Polpunkt auf 0 (Null) gesetzt.

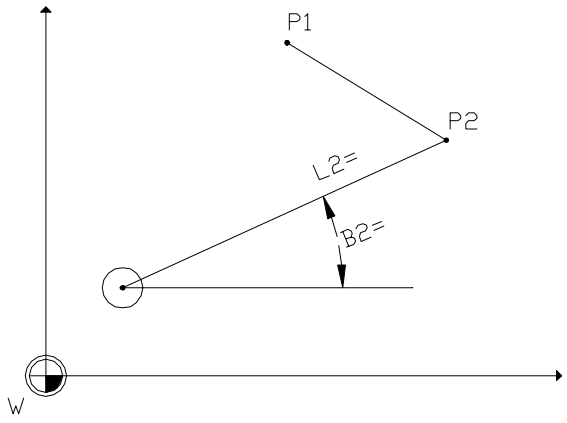
Endpunkt polar definieren:

Bei der absoluten, polaren Programmierung beziehen sich die Pollängen L2= bzw. L3= und Polarwinkeln B2= bzw. B3= nicht mehr auf den Nullpunkt, sondern auf den Polpunkt.

Falls kein Polpunkt definiert wurde, ist der Polpunkt = 0 (Null) und somit gleich dem aktiven Nullpunkt.

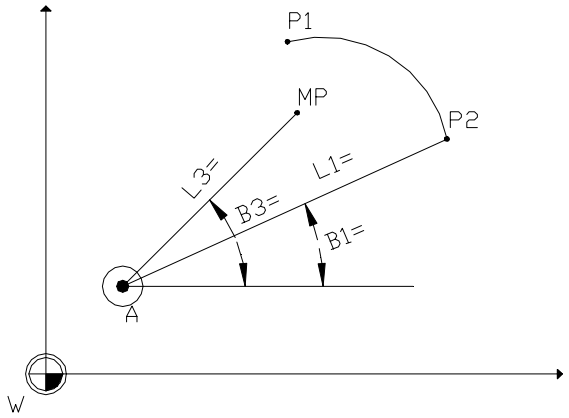
Polare Punktedefinition

Polare Punktedefinition mit Pol ist in folgenden G-Funktionen möglich:
G0, G1, G40..G44, G61, G62, G77, G78, G79, G145



Polar Kreisdefinition

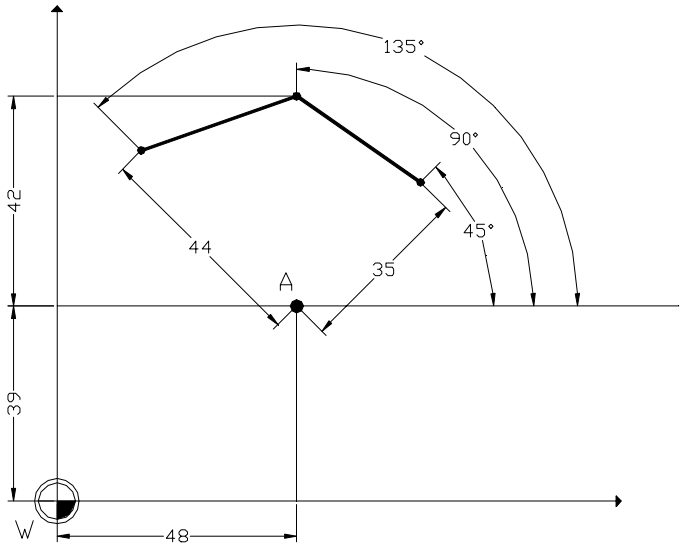
In G2- und G3-Sätzen können Mittel- und Endpunkt polar mit Polpunkt programmiert werden.



ICP/Geometrieberechnung G64

G1, G2 und G3-Sätze mit B2=, B3= und L3= Programmierung können innerhalb G64 und ICP programmiert werden. Sie beziehen sich auf den aktiven Polpunkt. Der Polpunkt selbst kann nur innerhalb G64 jedoch nicht innerhalb von ICP geändert werden.

Beispiel



A = neuer Polpunkt

N30 G9 X48 Y39	Definition neuer Polpunkt
N40 G1 B2=135 L2=44	Definition Endpunktkoordinaten bezogen auf neuen Polpunkt
N50 G1 B2=90 L2=42	
N60 G1 B2=45 L2=35	

5.9 G11 Linearbewegung mit Fase oder Eckenrundung

Bemerkung Die Anwendung der Funktion beschränkt sich nur noch auf Programme, die an früheren Steuerungen erstellt wurden.

Programme, bei denen Geometrieberechnungen erforderlich sind, können der Bediener mit Hilfe der Interaktiven Konturprogrammierung (ICP) komfortabel erstellen.

Format

Ein-Punkt-Geometrie (XY-Ebene)

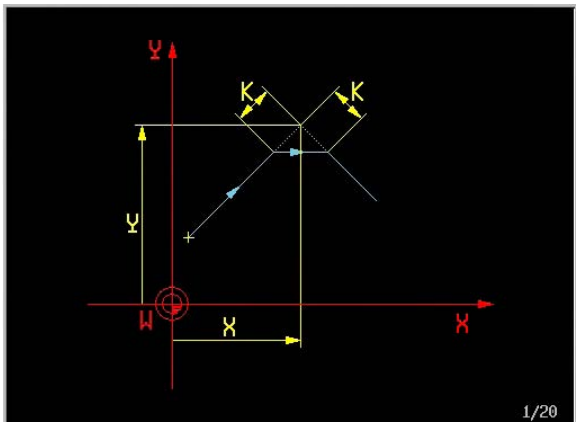
G11 X... Y... {K...} {R...} {F...}
G11 B... L... {K...} {R...} {F...}

Zwei-Punkt-Geometrie (XY-Ebene)

G11 X... Y... X1=... Y1=... {K...} {R...} {K1=...} {R1=...} {F...}
G11 B... L... X1=... Y1=... {K...} {R...} {K1=...} {R1=...} {F...}
G11 X... Y... B1=... L1=... {K...} {R...} {K1=...} {R1=...} {F...}
G11 B... L... B1=... L1=... {K...} {R...} {K1=...} {R1=...} {F...}

Zwei-Zug-Geometrie (XY-Ebene)

G11 B... X... Y.. B1=... {K...} {R...} {K1=...} {R1=...} {F...}

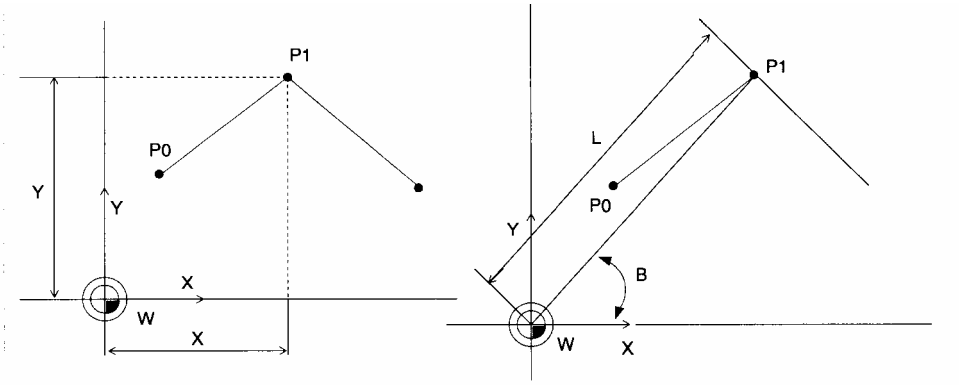


G	Linearbewegung+Fase/Eckenrundung
X	Endpunktkoordinate
Y	Endpunktkoordinate
Z	Endpunktkoordinate
B	Erster Winkel
K	Fasenbreite 1. Fase
L	Erste Länge
R	Radius 1. Rundung
X1=	Endpunkt zweites Element
Y1=	Endpunkt zweites Element
B1=	Zweiter Winkel
K1=	Zweite Fasenlänge
L1=	Zweite Länge
P1=	Punktedefinitionsnummer
R1=	Zweiter Rundungsradius

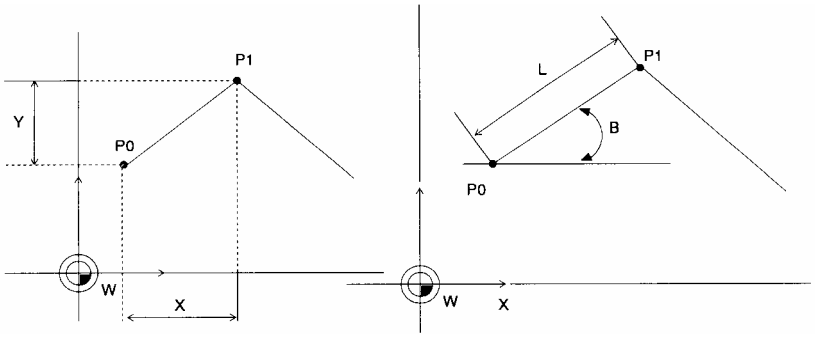
1. Ein-Punkt-Geometrie

Programmierung in einem Satz:

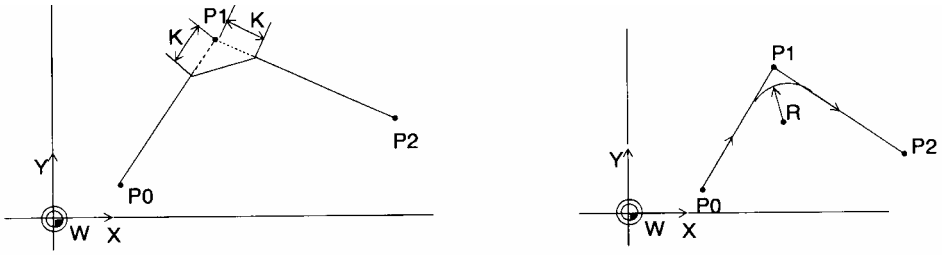
- des Endpunktes einer linearen Bewegung
- einer symmetrischen Fase oder Rundung zwischen dieser und der nächsten linearen Bewegung (falls notwendig)



Absolute Koordinaten (G90)



Inkrementelle Koordinaten (G91)

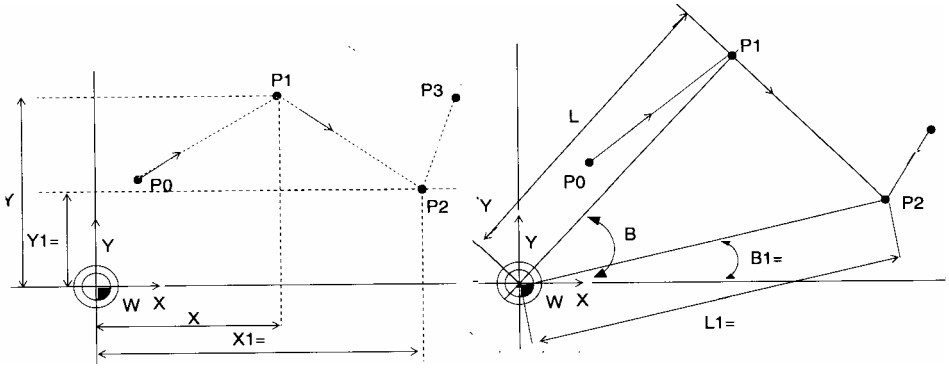


Fase oder Rundung bei Ein-Punkt-Geometrie

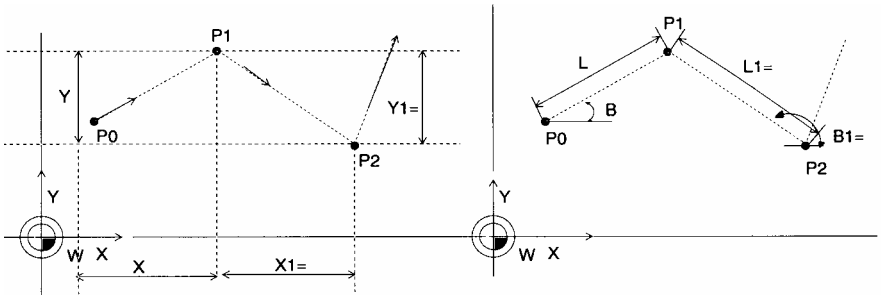
2. Zwei-Punkt-Geometrie

Programmierung in einem Satz:

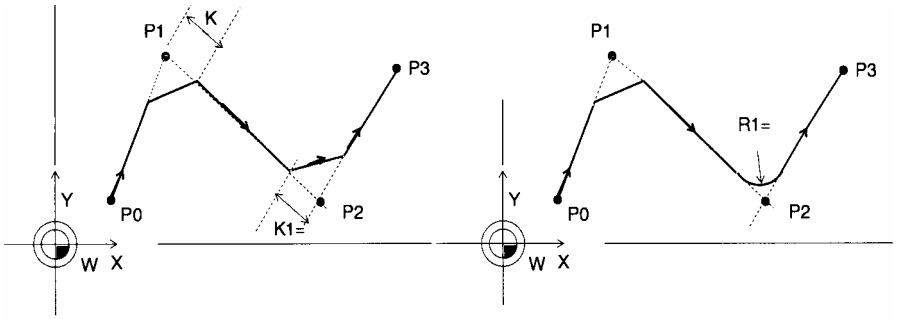
- der Endpunkte zweier separater linearer Bewegungen
- einer symmetrischen Fase oder Rundung zwischen diesen Bewegungen (falls notwendig)
- einer symmetrischen Fase oder Rundung zwischen der letzten und der nächsten linearen Bewegung (falls notwendig)



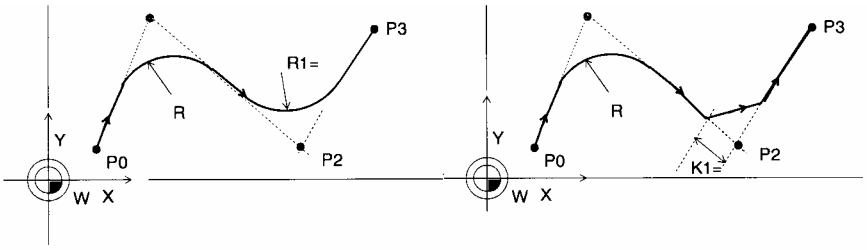
Absolute Koordinaten (G90)



Inkrementelle Koordinaten (G91)



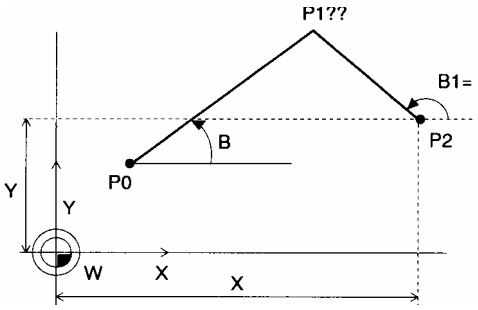
Fasen oder Rundungen bei Zwei-Punkt-Geometrie



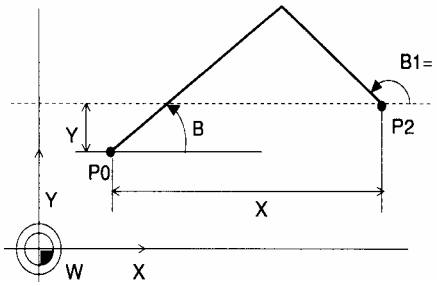
3. Zwei-Zug-Geometrie

Programmierung in einem Satz zweier separater linearer Bewegungen:

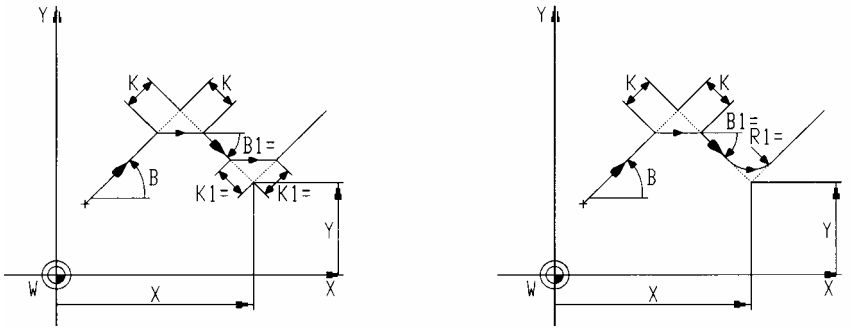
- die erste lineare Bewegung mit dem Winkel mit der Hauptachse
- die zweite lineare Bewegung mit dem Endpunkt und dem Winkel mit der Hauptachse
- eine symmetrische Fase oder Rundung zwischen diesen Bewegungen (falls notwendig)
- eine symmetrische Fase oder Rundung zwischen der letzten und der nächsten linearen Bewegung (falls notwendig)



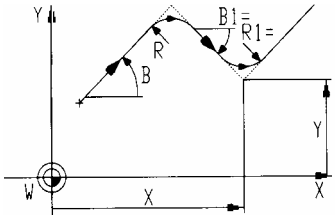
Absolute Koordinaten (G90)

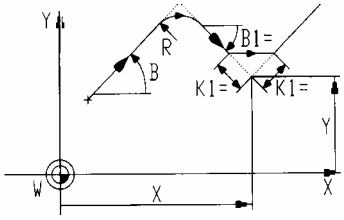


Inkrementelle Koordinaten (G91)



Fasen oder Rundungen bei Zwei-Zug-Geometrie





Ein-Punkt-Geometrie

X, Y, Z	Linearachsenkoordinaten (absolut/inkrementell)	
P	Nummer der Punktedefinition	
P1=	Nummer der Punktedefinition	
B	G90 aktiv:	Winkel, der die Gerade durch den Nullpunkt W und den Endpunkt mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der Z-Achse (G19) bildet.
	G91 aktiv:	Winkel, der die Gerade mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der -Z-Achse (G19) bildet.
L	G90 aktiv:	Länge, gemessen vom Nullpunkt W zum Endpunkt.
	G91 aktiv:	Länge, gemessen von der letzten Werkzeuglage zum Endpunkt

Zwei-Punkt-Geometrie

X, Y, Z	Linearachsenkoordinaten des ersten Punktes (absolut/inkrementell). Es darf keine Werkzeugachse programmiert werden.	
P1=	Nummer der Punktedefinition des ersten Punktes.	
B	G90 aktiv:	Winkel, der die Gerade durch den Nullpunkt W und den ersten Endpunkt mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der Z-Achse (G19) bildet.
	G91 aktiv:	Winkel, der die erste Gerade mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der -Z-Achse (G19) bildet.
L	G90 aktiv:	Länge, gemessen vom Nullpunkt W zum ersten Endpunkt.
	G91 aktiv:	Länge, gemessen von der letzten Werkzeuglage zum ersten Endpunkt.
X1=, Y1=, Z1=	Linearachsenkoordinaten des zweiten Punktes (absolut/inkrementell). Es darf keine Werkzeugachse programmiert werden.	
P2=	Nummer der Punktedefinition des zweiten Punktes.	
B1=	G90 aktiv:	Winkel, der die Gerade durch den Nullpunkt W und den zweiten Endpunkt mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der Z-Achse (G19) bildet.
	G91 aktiv:	Winkel, der die zweite Gerade mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der -Z-Achse (G19) bildet.
L1=	G90 aktiv:	Länge, gemessen vom Nullpunkt W zum zweiten Endpunkt.
	G91 aktiv:	Länge, gemessen vom ersten zum zweiten Endpunkt.

Zwei-Zug-Geometrie

X, Y, Z	Linearachsen-Endpunktkoordinaten der zweiten Geraden (absolut/inkrementell). Es darf keine Werkzeugachse programmiert werden.
P	Nummer der Punktedefinition des Endpunktes der zweiten Geraden.
P1=	Nummer der Punktedefinition des Endpunktes der zweiten Geraden.
B	Winkel, der die erste Gerade mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der Z-Achse (G19) bildet.
B1=	Winkel, der die zweite Gerade mit der X-Achse (G17 bzw. G18) oder der Z-Achse (G19) bildet.

Wörter für Fase oder Rundung in den drei Fällen

K	Größe der ersten Fase
R	Radius der ersten Rundung
K1=	Größe der zweiten Fase
R1=	Radius der zweiten Rundung

Hinweise und Verwendung

Vorschub

Sämtliche in einem G11-Satz programmierte Verfahrbewegungen werden mit dem zuletzt programmierten Vorschub ausgeführt, sofern kein neuer Vorschub im G11-Satz angegeben ist.

Unmittelbar nach einem G11-Satz folgende Bewegung

Wenn eine zweite Fase (K1=) oder eine zweite Rundung (R1=) programmiert ist, so muss der unmittelbar nach dem G11-Satz folgende Satz entweder die Funktion G1 oder G11 enthalten.
Wenn unmittelbar nach dem G11-Satz ein G1-Satz programmiert ist, so müssen beide Endpunktkoordinaten (z.B. X.. und Y..) angegeben werden.

Programmierung der Werkzeugachse Bei G11

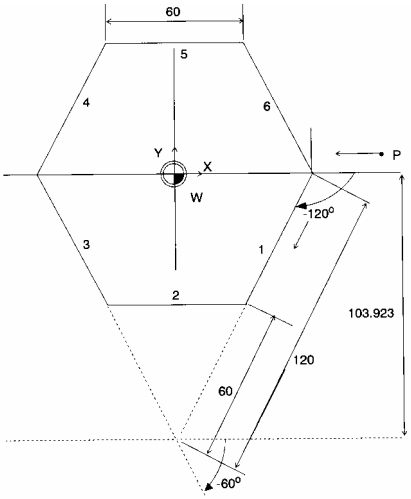
Bei G11 darf keine Werkzeugachse programmiert werden.

Einschränkung

1. Die G11-Funktion darf nicht bei Geometrieberechnungen (G64 aktiv) eingesetzt werden.
2. Die G11-Funktion darf nicht zum Definieren einer Tasche oder Inselkontur beim Universal-Taschenzyklus (G200 bis G208) eingesetzt werden.
3. Die G11-Funktion darf nicht in Verbindung mit einer programmierten Werkzeugachse verwendet werden, anderenfalls kann bei der Programmabarbeitung die Betriebsfehlermeldung P01 und/oder P34 ausgelost werden.

Beispiele

Beispiel 1. Ein-Punkt-Geometrie



Das regelmäßige Sechseck soll an der Außenseite der Werkstückoberfläche gefräst werden. Es kommt die Ein-Punkt-Geometrie mit Winkel zur Anwendung. Die Seiten 2 und 4 werden als Fasen programmiert.

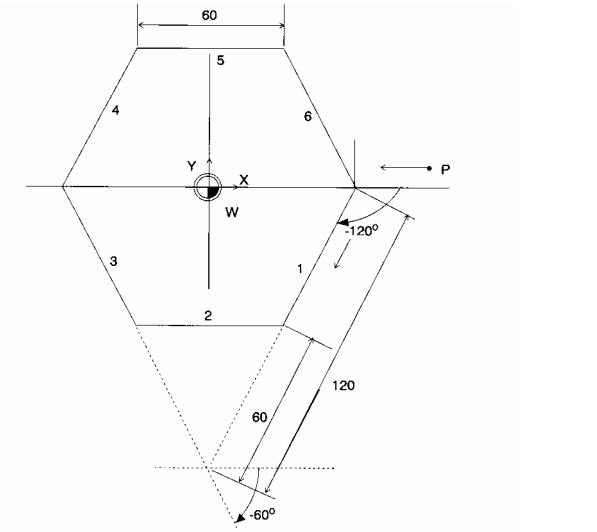
N9010

N1 G17 T1 M6	Hauptebene aktivieren. Werkzeug einwechseln
N2 G0 X100 Y10 Z-10 S1000 M3	Spindel einschalten. Werkzeug zum Punkt P und danach auf Bearbeitungstiefe bewegen
N3 G1 F300	Vorschub mit 300 mm/min festlegen
N4 G43 X60	Werkzeug BIS zur Ecke des Sechsecks fahren
N5 G41 Y0	Radiuskorrektur LINKS aufrufen
N6 G11 B-90 L103.923 K60	Die Seiten 1 und 2 werden gefräst Es sind programmiert worden: - der Schnittpunkt der Seiten 1 und 3 - die Fase (K-Wort) um diesen Punkt
N7 G11 B150 L103.923 K60	Die Seiten 3 und 4 werden gefräst Es sind programmiert worden:

- der Schnittpunkt der Seiten 3 und 5
- die Fase (K-Wort) um diesen Punkt

N8 G11 B60 L60	Die Seite 5 wird gefräst
N9 G11 B0 L60	Die Seite 6 wird gefräst
N10 G40	Radiuskorrektur löschen
N11 G1 X100 Y10	Werkzeug vom Werkstück wegbewegen
N12 G0 Z100 M30	Werkzeugrückzug und Programm-Ende

Beispiel 2. Zwei-Punkt-Geometrie

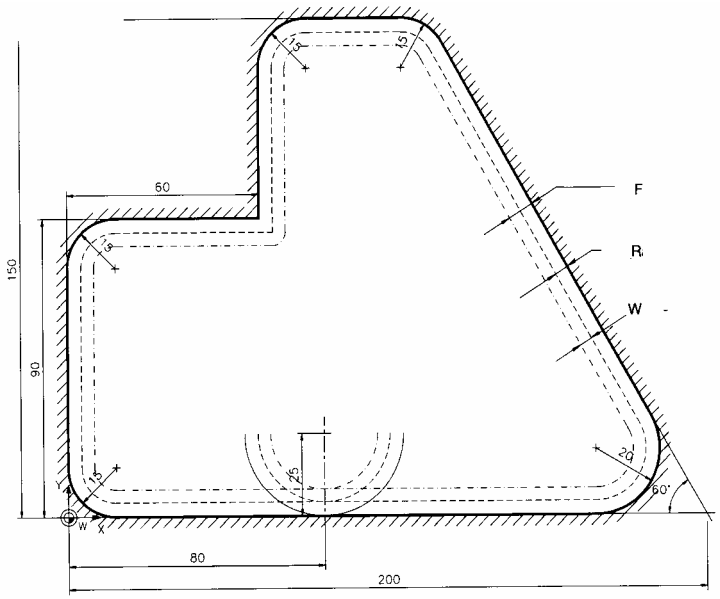


Das regelmäßige Sechseck soll an der Außenseite der Werkstückoberfläche gefräst werden. Es kommt die Zwei-Punkt-Geometrie mit Winkeln und Inkrementen zur Anwendung. Die Seiten 2 und 5 werden als Fasen programmiert.

N9011

N1 G17 T1 M6	Hauptebene aktivieren. Werkzeug einwechseln
N2 G0 X100 Y10 Z-10 S1000 M3	Spindel einschalten. Werkzeug zum Punkt P und danach auf Bearbeitungstiefe bewegen
N3 G1 F300	Linearbewegung eingeben und Vorschub festlegen
N4 G43 X60	Werkzeug BIS zur Ecke des Sechsecks fahren
N5 G41 Y0	Radiuskorrektur LINKS aufrufen
N6 G91	Umschalten auf Inkrementalmaßprogrammierung. Die Längenwerte in den nächsten Sätzen werden von der vorherigen Werkzeuglage aus gemessen
N7 G11 B-120 L120 K60 B1=-120 L1=120	Die Seiten 1, 2 und 3 werden gefräst. Es sind programmiert worden: - der Schnittpunkt der Seiten 1 und 3 (B und L) - die Fase (K-Wort) um diesen Punkt - der Endpunkt der Seite 3 (B1= und L1=).
N8 G11 B60 L120 K60 B1=-60 L1=120	Die Seiten 4, 5 und 6 werden gefräst. Es sind programmiert worden: - der Schnittpunkt der Seiten 4 und 6 (B und L), - die Fase (K-Wort) um diesen Punkt - der Endpunkt der Seite 6 (B1= und L1=)
N9 G40	Radiuskorrektur löschen
N10 G90	Zurückschalten auf Absolutmaßprogrammierung
N11 G1 X100 Y10	Werkzeug vom Werkstück wegbewegen
N12 Z10 M30	Programm-Ende

Beispiel 3. Zwei-Zug-Geometrie



F = Fräserbahn

R = Radiuskorrektur

W = Werkzeugradius

Die Innentasche kann mit Hilfe der G11-Funktion im Zwei-Zug-Geometriebetrieb programmiert werden.

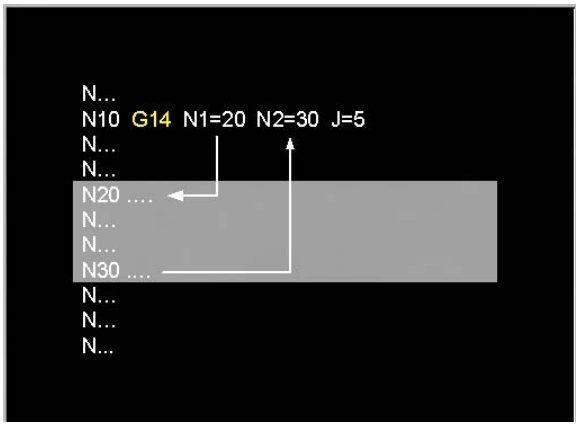
N9012		
N1 G17	XY-Ebene aktivieren (G17)	
N2 X80 Y25 Z0 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Fräser Durchmesser 10 mm). Werkzeug zum Punkt B und danach oberhalb des Werkstücks fahren	
N3 G1 Z-10 F500 S1000 M3	Spindel einschalten und Werkzeug auf Bearbeitungs-Tiefe bewegen	
N4 G43 X105	Werkzeug BIS zum Startpunkt des Eintrittskreises fahren	
N5 G42	Radiuskorrektur RECHTS aufrufen	
N6 G2 X80 Y0 R25 F300	Die Kontur über den Eintrittskreis anfahren	
N7 G11 X0 Y90 B180 B1=90 R15 R1=15	Fräsen- entlang der X-Achse	(B180)
	- entlang dem Radius	(R15)
	- entlang der Y-Achse	(B1=90)
	- entlang dem zweiten Radius	(R1=15).
N8 G11 X60 Y150 B0 B1=90 R1=15	Fräsen- parallel zur X-Achse	(B0)
	- parallel zur Y-Achse	(B1=90)
	- entlang dem zweiten Radius	(R1=15)
N9 G11 X200 Y0 B0 B1=120 R15 R1=20	Fräsen - parallel zur X-Achse	(B0)
	- den ersten Radius verfolgen	(R15)
	- entlang der 60-Rampe	(B1=120)
	- den zweiten Radius verfolgen	(R20)
N10 G1 X80 Y0	Entlang der X-Achse fräsen, bis zum Startpunkt der Kreisbewegung, mit der die Kontur verlassen wird	
N11 G2 X55 Y25 R25	Die Kontur mit einer Kreisbewegung verlassen	
N12 G40	Radiuskorrektur löschen	
N13 G0 Z200 M30	Werkzeugrückzug. Programm-Ende	

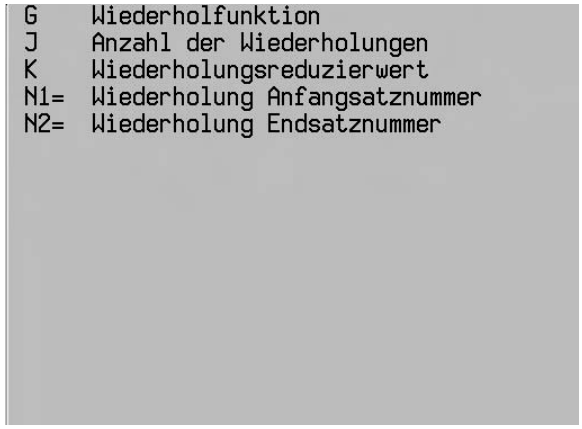
5.10 G14 Wiederholfunktion

Wiederholen einer bestimmten Anzahl von Sätzen in einem Teile- oder Unterprogramm.

Format

G14 N1=... {N2=...} {J...} {K...}





Hinweise und Verwendung

Satznummern der Wiederholfolge (N1=, N2=)

Die Satznummern N1= und N2= müssen beide im gleichen Teileprogramm oder Unterprogramm enthalten sein.

Wenn N2= nicht programmiert ist, so wird nur der mit N1= gekennzeichnete Satz entsprechend den Angaben wiederholt.

Reihenfolge der zu wiederholenden Sätze

Die Reihenfolge, in der die Sätze im Wiederholverfahren ausgeführt werden, muss der ursprünglich programmierten Reihenfolge entsprechen. Folglich muss im Programmsatz N1=.. vor N2=.. stehen.

Anzahl der Wiederholungen (J)

Statt J kann auch ein E-Wort benutzt werden.

Die Anzahl der Wiederholungen wird mit dem J-Wort programmiert. Das J-Wort ist nicht notwendigerweise eine Ganzzahl. Der Ganzteil, d.h. der Teil vor dem Dezimalkomma, dient zur Angabe der Anzahl der Wiederholungen.

Wenn die Zahl der Wiederholungen nicht programmiert ist (das J-Wort fehlt), so wird die Satzfolge nur einmal wiederholt.

Wiederholdekrement (K)

Mit dem K-Wort kann das J-Wort neu berechnet und als Bedingung für die Wiederholung benutzt werden.

Wenn kein K-Wort programmiert ist, so wird das J-Wort nach jeder Wiederholung um 1 reduziert.

Bei K>0 wird der Wert dazu verwendet, das J-Wort zu reduzieren. Wird z.B. K5 programmiert, so wird das J-Wort nach jeder Wiederholung um 5 reduziert.

Solange das J-Wort größer 0 ist, erfolgt eine Wiederholung.

Wird K<=0 programmiert, so erfolgt eine Fehlermeldung.

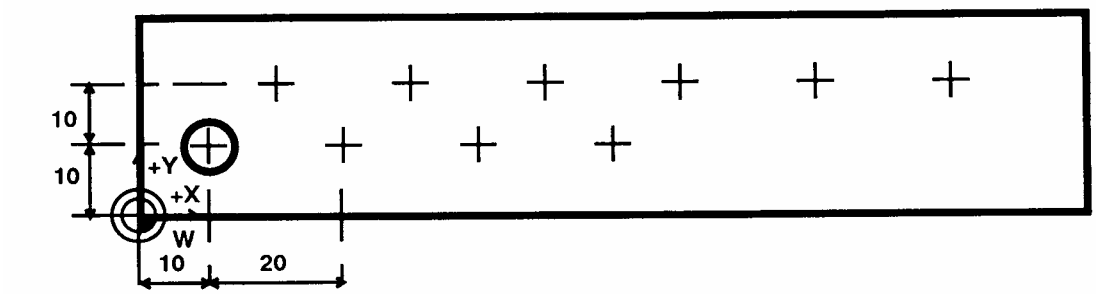
Schachteln von Wiederholungen

Eine sich wiederholende Satzfolge kann in eine andere sich wiederholende Satzfolge eingebunden werden (maximal viermal).

Fortsetzung nach der Wiederholung

Nachdem die Wiederholungen ausgeführt sind, wird die Programmausführung mit dem auf G14 folgenden Satz fortgesetzt.

Beispiel Programmieren einer Wiederholfunktion



N1234	
N1 G195 X-10 Y-10 Z10 I160 J50 K-30	Grafikfenster festlegen
N2 G99 X0 Y0 Z0 I140 J30 K-10	Material festlegen
N3 G17	Hauptebene definieren
N4 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Bohrerdurchmesser 10 mm) und Korrekturen berücksichtigen.
N5 G81 Y5 Z-11.5 F100 S2000 M3	Festen Bohrzyklus definieren und Spindel einschalten
N6 G79 X10 Y10 Z0	Loch bohren
N7 G79 L1=20 B1=0	Loch bohren mit Polarkoordinaten.
N8 G14 N1=7 J2	Programmsatz N7 wird zweimal wiederholt.
N9 G92 X10 Y10	Nullpunktverschiebung absolut
N10 G14 N1=6 N2=8	Programmsätze N6..N8 werden einmal wiederholt.
N11 G14 N1=7 J2	Programmsatz N7 wird zweimal wiederholt.
N12 G93 X0 Y0	Nullpunktverschiebung absolut
N13 G0 Z200	Werkzeug auf Z200 zurückziehen
N14 M30	Programm-Ende

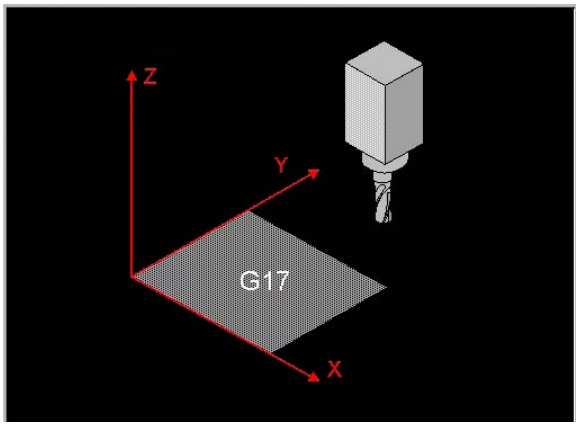
5.11 G17 Bearbeitungsebene XY, Werkzeug Z

Die Lage der Werkzeugachse wird durch die Hauptspindel der Werkzeugmaschine bestimmt. G17 dient zur Angabe, dass die Werkzeugachse die Z-Achse und die Hauptebene für die Fräsarbeiten die XY-Ebene ist.

Siehe auch Kapitel "Drehbetrieb".

Format

G17



G Bearbeitungsebene XY, Werkzeug Z

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G18 und G19.

Einschaltstellung

Beim erstmaligen Einschalten der Werkzeugmaschine oder nach Softkey CNC rücksetzen ist automatisch die durch MC11 (0=G17, 1=G18, 2=G19) bestimmte Ebene wirksam.
Beim normalen Einschalten ist immer die letzte aktive Ebene wirksam.

Operationen in der Ebene

Die für die Radiuskorrektur, Geometrie (G64), Polarkoordinaten, Fräszyklen, Taschenzyklen usw. erforderlichen Berechnungen werden in der aktuellen Ebene durchgeführt, also bei G17 in der XY-Ebene.

Operationen in der Werkzeugachse

Die Werkzeuglängenkorrektur und die Festzyklen für Bohrarbeiten werden in der aktuellen Werkzeugachse ausgeführt, also bei G17 in der Z-Achse.

Fräskopf

Bei Anwendung eines Fräskopfes bleibt die Achsenkonfiguration der Werkzeugmaschine unverändert. Das Werkzeug kann somit entweder in der Y- oder in der X-Achse stehen.

Mit G18 bzw. G19 wird angegeben, in welcher Achse das Werkzeug steht und welche die Bearbeitungsebene ist.

G18 : XZ-Ebene, Werkzeug in Y-Achse
G19 : YZ-Ebene, Werkzeug in X-Achse

Für die Programmierung eines Fräskopfes siehe die Beschreibung der Funktion G19.

Wechseln der Bearbeitungsebene

Beim Umschalten auf eine andere Ebene, d.h. beim Aktivieren von G18 oder G19, wird die Längenkorrektur in der Z-Achse gelöscht und in der zur ausgewählten Ebene gehörenden Werkzeugachse aktiviert.

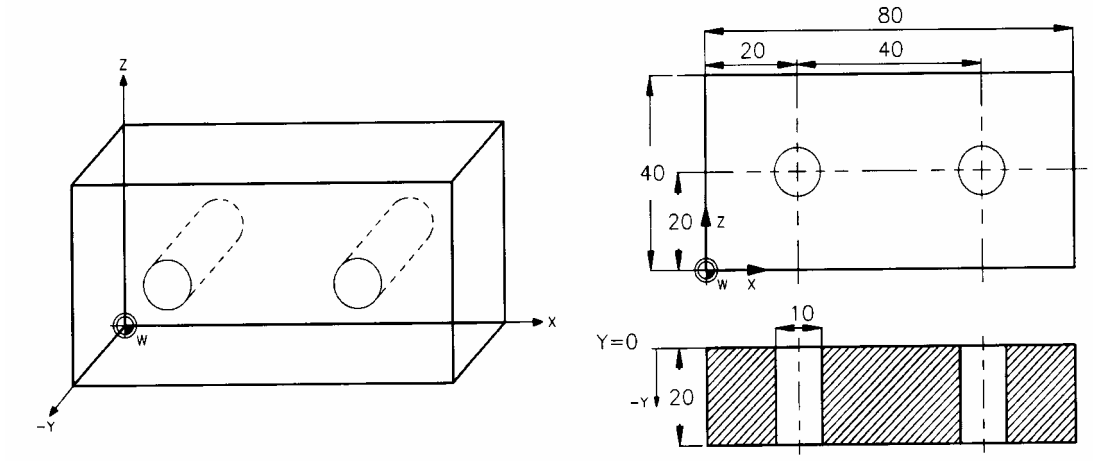
Löschen

Die Funktion G17 wird durch Umschalten auf eine andere Bearbeitungsebene mittels G18, G19 oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht. Sie wird nicht durch Softkey Programm abbrechen gelöscht.

Werkzeugkorrekturen

Der im Werkzeugspeicher enthaltenen Werkzeugmaße sind unabhängig von der ausgewählten Ebene.

Beispiel



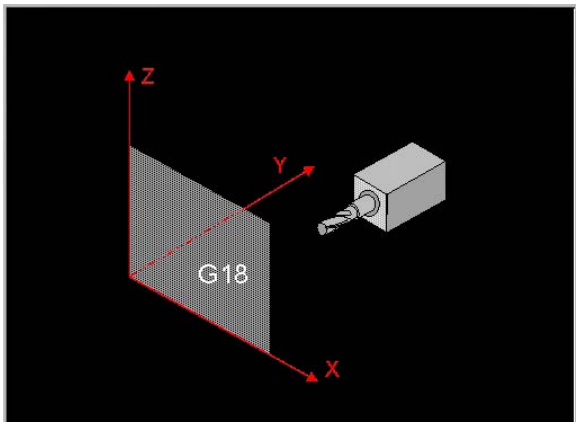
N9001	
N1 G17	Umschalten auf XY-Ebene (G17 wirksam).
N2 T1 M6	Werkzeug T1 (Bohrdurchmesser 10 mm) einwechseln und Korrekturen berücksichtigen.
N3 G0 X20 Y20 Z1 F400 S1600 M3	Werkzeug im Eilgang (G0) auf Sollposition fahren. Vorschub mit 400 mm/min festlegen. Spindel einschalten. Drehrichtung im Uhrzeigersinn (M3) bei 1600 U/min.
N4 G1 Z-23.5	Werkzeug auf programmierte Tiefe zustellen.
N5 G0 X60 Z1	Werkzeug auf Z1 zurückziehen und im Eilgang auf X60 fahren. Die Positionierlogik der CNC verhindert eine Kollision zwischen Werkzeug und Werkstück, weil das Werkzeug zunächst in der Z-Achse und danach in der X-Achse verfährt.
N6 G1 Z-23.5	Werkzeug auf programmierte Tiefe zustellen.
N7 G0 Z200	Werkzeug auf Z200 zurückziehen.
N8 M30	Programm-Ende

5.12 G18 Bearbeitungsebene XZ, Werkzeug Y

Die Lage der Werkzeugachse wird durch die Hauptspindel der Werkzeugmaschine bestimmt. G18 dient zur Angabe, dass die Werkzeugachse die Y-Achse und die Hauptebene für die Fräsarbeiten die XZ-Ebene ist.

Format

G18



Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G17 und G19.

Einschaltstellung

Beim erstmaligen Einschalten der Werkzeugmaschine oder nach Softkey CNC rücksetzen ist automatisch die durch MC11 (0=G17, 1=G18, 2=G19) bestimmte Ebene wirksam.
Beim normalen Einschalten ist immer die letzte aktive Ebene wirksam.

Operationen in der Ebene

Die für die Radiuskorrektur, Geometrie (G64), Polarkoordinaten, Fräszyklen, Taschenzyklen usw. erforderlichen Berechnungen werden in der aktuellen Ebene durchgeführt, also bei G18 in der XZ-Ebene.

Operationen in der Werkzeugachse

Die Werkzeuglängenkorrektur und die Festzyklen für Bohrarbeiten werden in der aktuellen Werkzeugachse ausgeführt, also bei G18 in der Y-Achse.

Fräskopf

Bei Anwendung eines Fräskopfes bleibt die Achsenkonfiguration der Werkzeugmaschine unverändert. Das Werkzeug kann somit entweder in der Z- oder in der X-Achse stehen.

Mit G17 bzw. G19 wird angegeben, in welcher Achse das Werkzeug steht und welche die Bearbeitungsebene ist.

G17 : XY-Ebene, Werkzeug in Z-Achse
G19 : YZ-Ebene, Werkzeug in X-Achse

Für die Programmierung eines Fräskopfes siehe die Beschreibung der Funktion G19.

Wechseln der Bearbeitungsebene

Beim Umschalten auf eine andere Ebene, d.h. beim Aktivieren von G17 oder G19, wird die Längenkorrektur in der Y-Achse gelöscht und in der zur ausgewählten Ebene gehörenden Werkzeugachse aktiviert.

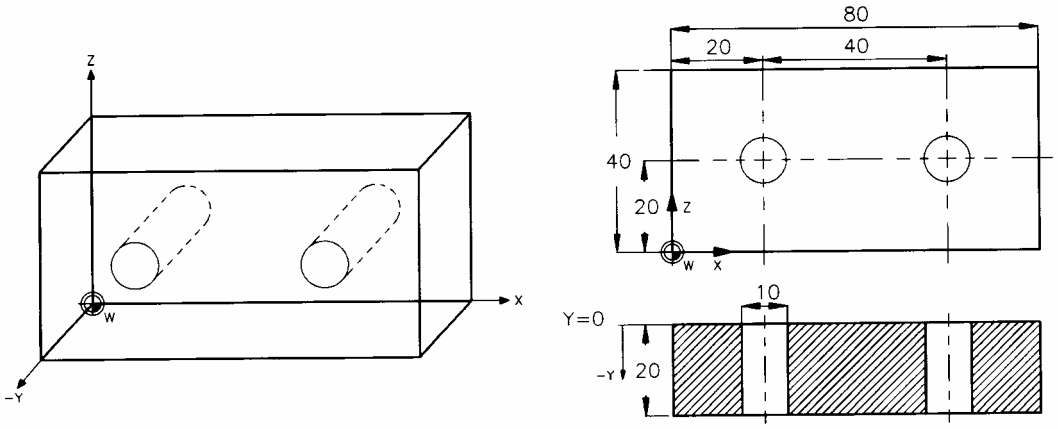
Löschen

Die Funktion G18 wird durch Umschalten auf eine andere Bearbeitungsebene mittels G17, G19 oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht. Sie wird nicht durch Softkey Programm abbrechen gelöscht.

Werkzeugkorrekturen

Der im Werkzeugspeicher enthaltenen Werkzeugmaße sind unabhängig von der ausgewählten Ebene.

Beispiel



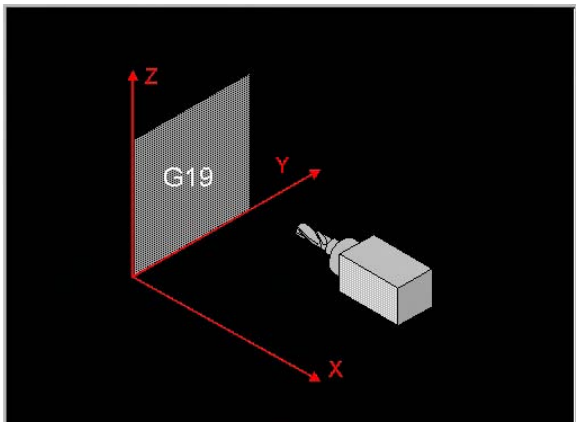
N9002	
N1 G18	Umschalten auf XZ-Ebene (G18 wirksam).
N2 T2 M6	Werkzeug T2 (Durchmesser 10 mm) einwechseln und Korrekturen berücksichtigen.
N3 G0 X20 Y1 Z20 F400 S1600 M3	Werkzeug im Eilgang (G0) auf Sollposition fahren. Vorschub mit 400 mm/min festlegen. Spindel einschalten. Drehrichtung im Uhrzeigersinn (M3) bei 1600 U/min.
N4 G1 Y-23.5	Werkzeug auf Tiefe zustellen.
N5 G0 X60 Y1	Werkzeug auf Y1 zurückziehen und im Eilgang auf X60 fahren. Die Positionierlogik der CNC verhindert eine Kollision zwischen Werkzeug und Werkstück, weil das Werkzeug zunächst in der Y-Achse und danach in der X-Achse verfährt.
N6 G1 Y-23.5	Werkzeug auf Tiefe zustellen.
N7 G0 Y200 M30	Werkzeug auf Y200 zurückziehen. Programm-Ende

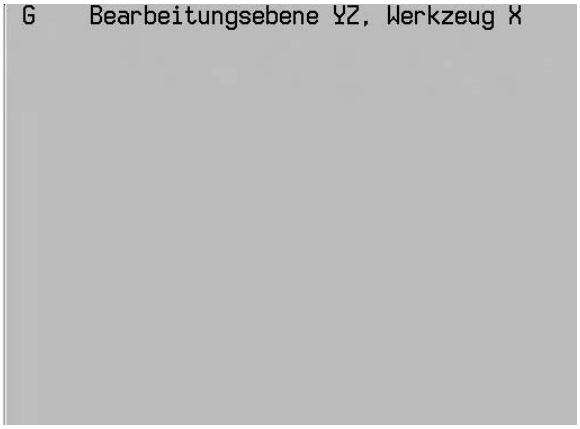
5.13 G19 Bearbeitungsebene YZ, Werkzeug X

Die Lage der Werkzeugachse wird durch die Hauptspindel der Werkzeugmaschine bestimmt. G19 dient zur Angabe, dass die Werkzeugachse die X-Achse und die Hauptebene für die Fräsarbeiten die YZ-Ebene ist.

Format

G19





Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G17 und G18.

Einschaltstellung

Beim erstmaligen Einschalten der Werkzeugmaschine oder nach Softkey CNC rücksetzen ist automatisch die durch MC11 (0=G17, 1=G18, 2=G19) bestimmte Ebene wirksam.
Beim normalen Einschalten ist immer die letzte aktive Ebene wirksam.

Operationen in der Ebene

Die für die Radiuskorrektur, Geometrie (G64), Polarkoordinaten, Fräszyklen, Taschenzyklen usw. erforderlichen Berechnungen werden in der aktuellen Ebene durchgeführt, also bei G19 in der YZ-Ebene.

Operationen in der Werkzeugachse

Die Werkzeuglängenkorrektur und die Festzyklen für Bohrarbeiten werden in der aktuellen Werkzeugachse ausgeführt, also bei G19 in der X-Achse.

Fräskopf

Bei Anwendung eines Fräskopfes bleibt die Achsenkonfiguration der Werkzeugmaschine unverändert. Das Werkzeug kann somit entweder in der Z- oder in der Y-Achse stehen.

Mit G17 bzw. G18 wird angegeben, in welcher Achse das Werkzeug steht und welche die Bearbeitungsebene ist.

- G17 : XY-Ebene, Werkzeug in Z-Achse
- G18 : XZ-Ebene, Werkzeug in Y-Achse
- G19 : YZ-Ebene, Werkzeug in negative oder positive X-Achse

Wechseln der Bearbeitungsebene

Beim Umschalten auf eine andere Ebene, d.h. beim Aktivieren von G17 oder G18, wird die Längenkorrektur in der X-Achse gelöscht und in der zur ausgewählten Ebene gehörenden Werkzeugachse aktiviert.

Löschen

Die Funktion G19 wird durch Umschalten auf eine andere Bearbeitungsebene mittels G17, G18 oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht. Sie wird nicht durch Softkey Programm abbrechen gelöscht.

Werkzeugkorrekturen

Der im Werkzeugspeicher enthaltenen Werkzeugmaße sind unabhängig von der ausgewählten Ebene.

Programmieren eines Fräskopfes

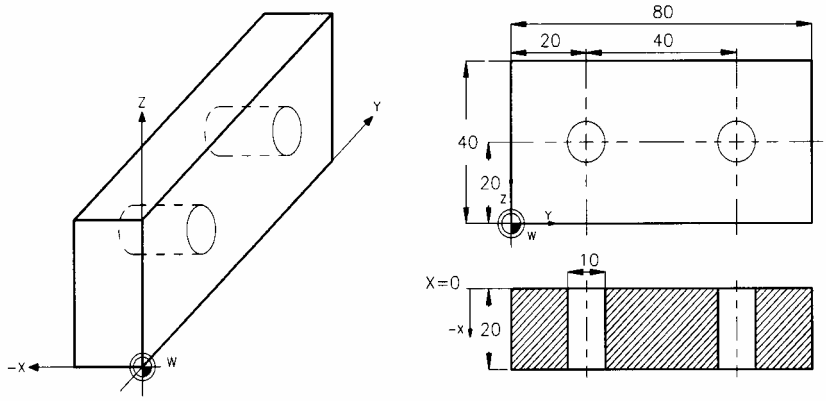
Bei Verwendung eins Fräskopfes sind dessen Abmessungen zu programmieren. Zu diesem Zweck kann eine Nullpunktverschiebung (G92 oder G93) oder eine gespeicherte Nullpunktverschiebung (G54...G59) verwendet werden. Es empfiehlt sich die Verwendung einer gespeicherten Nullpunktverschiebung, weil das Teileprogramm in diesem Fall von den Abmessungen des Fräskopfes unabhängig ist.

Werkzeug in + oder - Richtung der X-Achse

Vor allem bei einem Fräskopf in der X-Achse kann das Werkzeug in der positiven (+) oder negativen (-) Richtung der Achse stehen. Die Funktionen G66 und G67 dienen zur Angabe, in welcher Richtung das Werkzeug steht. Sie erlauben es dem Programmierer, immer in der gleichen Richtung auf die Bearbeitungsebene zu schauen.

Für Einzelheiten über die Verwendung der Funktionen G66/G67 sei auf die Beschreibung dieser Funktionen verwiesen.

Beispiel



N9003	
N1 G19	Umschalten auf YZ-Ebene (G19 wirksam).
N2 T3 M6	Werkzeug T3 (Durchmesser 10 mm) einwechseln und Korrekturen berücksichtigen.
N3 G0 X1 Y20 Z20 F400 S1600 M3	Werkzeug im Eilgang (G0) auf Sollposition fahren. Vorschub mit 400 mm/min festlegen. Spindel einschalten. Drehrichtung im Uhrzeigersinn (M3) bei 1600 U/min.
N4 G1 X-23.5	Werkzeug auf Tiefe zustellen.
N5 G0 X1 Y60	Werkzeug auf X1 zurückziehen und im Eilgang auf Y60 fahren. Die Positionierlogik der CNC verhindert eine Kollision zwischen Werkzeug und Werkstück, weil das Werkzeug zunächst in der X-Achse und danach in der Y-Achse verfährt.
N6 G1 X-23.5	Werkzeug auf Tiefe zustellen.
N7 G0 X200 M30	Werkzeug auf X200 zurückziehen. Programm-Ende.

5.14 G22 Makroaufruf

Ausführen eines Unterprogramms mit Standardarbeitsgängen.

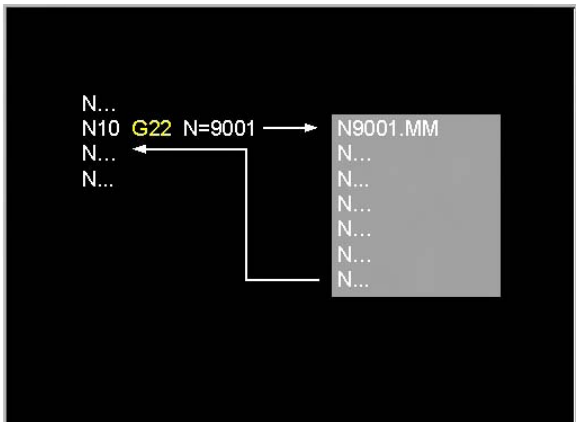
Format

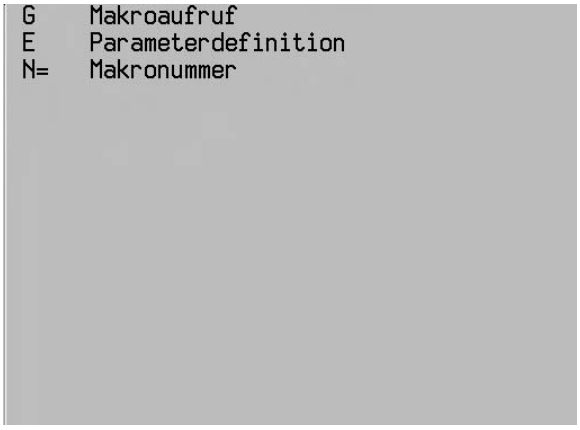
Aufrufen eines Unterprogramms

G22 N=... {E...=}

Aktivieren eines Unterprogramms unter der Bedingung, dass E...>0

G22 E... N=... {E...=}





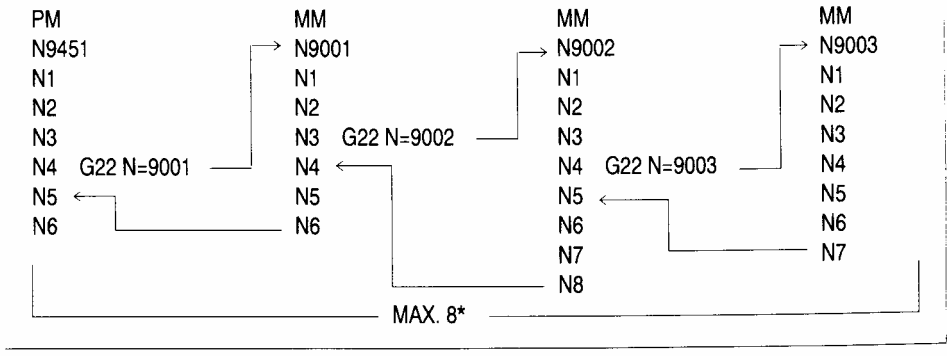
Hinweise und Verwendung

Aktivierung

Ein Unterprogramm wird vollständig abgearbeitet, wenn es von einem Hauptprogramm oder einem anderen Unterprogramm aus aufgerufen wird.

Schachteln von Unterprogrammen

Wenn von einem Unterprogramm heraus ein anderes Unterprogramm aufgerufen wird, so wird das aufgerufene Unterprogramm als geschachteltes Unterprogramm bezeichnet. Am Ende eines geschachteltes Unterprogramms wird die Abarbeitung des aufrufenden Unterprogramms fortgesetzt. Es könne bis zu acht geschachteltes Programme eingesetzt werden.



E-Parameter

Ein Unterprogramm kann E-Parameter enthalten, d.h. Variablen deren Wert in einem gesonderten CNC-Speicher abgelegt sind. Sie ermöglichen das Erstellen von Unterprogrammen zur allgemeinen Anwendung. Wenn die Maße eines Werkstückes bekannt sind brauchen nur die E-Parameterwerte geändert zu werden, und nicht das Programm.

E-Parameter erhalten ihren Wert im Haupt- oder Unterprogramm, über das Bedienfeld oder durch Einlesen des Parameterspeichers.

Rechenoperationen mit Parameterwerten in Haupt- und Unterprogrammen sind gestattet. Ein und derselbe Parameter kann von verschiedenen (Unter)Programmen verwendet werden.

Für Einzelheiten über die Programmierung mit E-Parametern sei auf den entsprechenden Anhang am Ende dieser Anleitung verwiesen.

Anzahl der Parameterdefinitionen

In einem Satz mit Makroaufruf kann bis zu 10 Parametern ein Wert zugeordnet werden. Werden mehr Parameter benötigt, so müssen vor dem Makroaufruf zusätzliche Zeilen eingefügt werden.

Auswertung von definierten Parametern

Einem Parameter in einem G22-Satz kann ein beliebiger Wert oder arithmetischer Ausdruck zugeordnet werden.
Die im G22-Satz programmierten Parameter werden ausgewertet und errechnet, bevor das Makro ausgeführt wird.

Fortsetzung nach dem Makro-Aufruf

Nachdem das Makro abgearbeitet ist, wird die Programmausführung mit dem auf G22 folgenden Satz fortgesetzt.

Bedingter Makro-Aufruf (E)

Mit dem E-Wort wird angegeben, dass ein bedingter Makroaufruf verlangt wird.

Bei E...>0 erfolgt ein Makroaufruf. Nach dem Aufruf wird der Programmablauf mit dem auf G22 folgenden Satz fortgesetzt. Der Makroaufruf hat keinen Einfluss auf den Parameter E...

Bei E...<=0 erfolgt kein Makroaufruf. Der Programmablauf wird mit dem auf G22 folgenden Satz fortgesetzt.

Beispiele

Beispiel 1 Makroaufruf

N100 G22 N=9100 E1=24 E2=3	Unterprogramm N9100 mit den Parametern E1=24 und E2=3 ausführen

Beispiel 2 Bedingter Makroaufruf

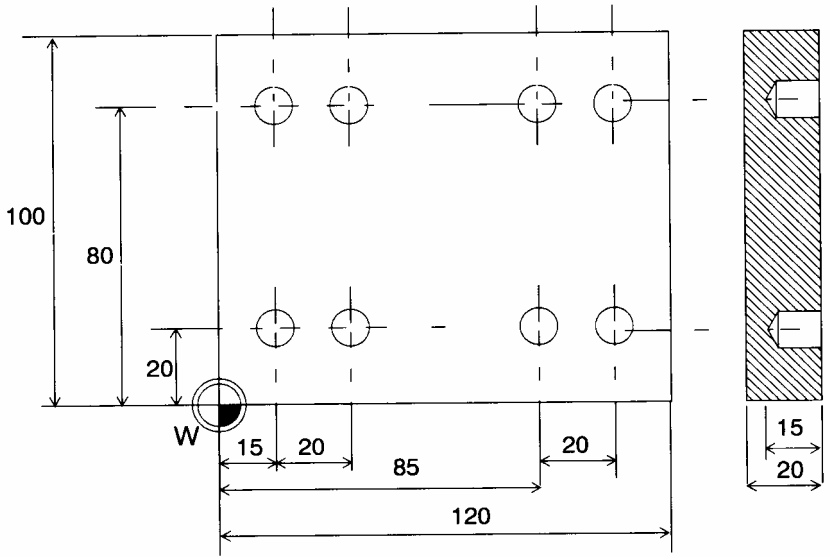
N150 G22 E60 N=9100	Unterprogramm N9100 ausführen, wenn E60 > 0.

Beispiel 3 Makro ohne E-Parameter

Unterprogramm für zwei Bohrungen:

N9001	
N1 G91	Umschalten auf Inkrementalmaßprogrammierung
N2 G1 Z-16 M8	Kühlmittel einschalten. Werkzeug mit programmiertem Vorschub in negativer Richtung verfahren
N3 G0 Z16 M9	Werkzeug zurückziehen. Kühlmittel ausschalten
N4 X20	Werkzeug in der X-Achse um 20 mm zum zweiten Startpunkt fahren
N5 G1 Z-16 M8	Kühlmittel einschalten. Werkzeug um 15 mm in das Werkstück zustellen
N6 G0 Z16 M9	Werkzeug zurückziehen. Kühlmittel ausschalten
N7 G90	Zurückschalten auf Absolutmaßprogrammierung

Beispiel 4. Hauptprogramm für vier Bohrpaare:



Unterprogramm:
N9001
N1 G91
N2 G1 Z-15
N3 G0 Z16
N4 G90

Hauptprogramm:

N45 T1 M6	Werkzeug T1 (Bohrdurchmesser 10) einwechseln und Korrekturen berücksichtigen
N50 F400 S1600 M3	Spindel einschalten; Drehrichtung im Uhrzeigersinn, Drehzahl 1600 U/min, Vorschub 400 mm/min.
N55 G0 X15 Y20 Z1	Werkzeug auf die erste Bohrposition fahren, um 1 mm über der Oberfläche
N60 G22 N=9001	Unterprogramm aufrufen
N65 G0 X85	Werkzeug auf die zweite Bohrposition fahren
N70 G22 N=9001	Unterprogramm aufrufen
N75 G0 X85 Y80	Werkzeug auf die dritte Bohrposition fahren
N80 G22 N=9001	Unterprogramm aufrufen
N85 G0 X15	Werkzeug auf die vierte Bohrposition fahren
N90 G22 N=9001	Unterprogramm aufrufen

Programmierhinweis

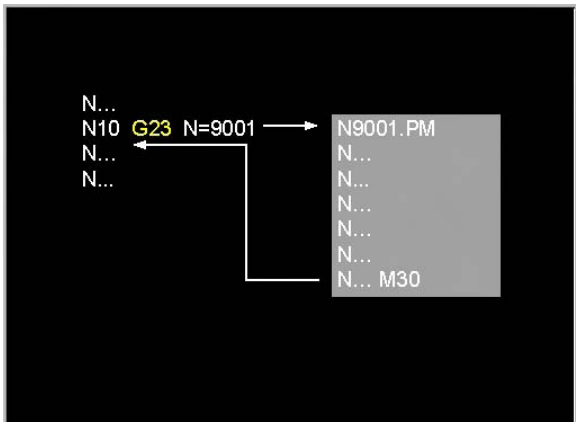
G0 im Satz N65, N75 und N85 ist eigentlich nicht nötig, da im letzten Satz von dem Unterprogramm ein G0 programmiert ist. Hier ist G0 programmiert, da man dann, um das Hauptprogramm zu verstehen, nicht zu wissen braucht, wie das Unterprogramm genau endet.

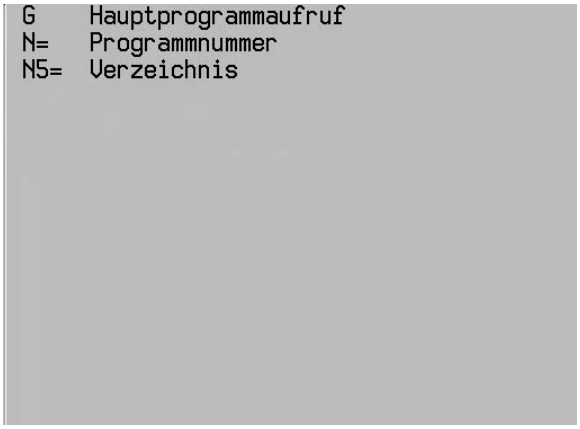
5.15 G23 Hauptprogrammaufruf

Aufrufen eines Teileprogramms von einem Hauptprogramm aus.

Format

G23 N=... {N5=...}





Hinweise und Verwendung

Das aufgerufene Programm wird definiert durch eine Programmnummer (N) eventuell mit Pfad (N5=)

Definition des Pfades (N5=)

In der **SP**-Version ist die Gesamtlänge vom Pfad (N5=) und Programmnummer (N) maximal 75 Zeichen. In der **DP**-Version ist das maximal 115 Zeichen.

In der **SP**-Version können nur Programme mit NFS (Network File Sytem: Siehe Technisches Handbuch) aufgerufen werden. In der **DP**-Version können Programme vom Windows-Netzwerk aufgerufen werden.

Die Definition des Pfades von Programmen in die Steuerung ist:

G23 N1007	Programm N1007 wird aufgerufen vom Arbeitsverzeichnis. Meistens D:\work\.
G23 N1007 N5= “test1\“	Programm N1007 wird aufgerufen vom Unterverzeichnis "test1" auf dem Arbeitsverzeichnis. Meistens D:\work.
G23 N1007 N5= “\test1\“	Anfangen mit \ heißt aufrufen von Programm N1007 vom Verzeichnis "test1" auf dem Stammverzeichnis der Festplatte. Stammverzeichnis ist meistens D: Nur lokale Laufwerke außer C: sind erlaubt.

Die Definition des Pfades von Programmen im Netzwerk (nur **DP**-Version) ist:

G23 N1007 N5= “\\server1\test1\“	Anfangen mit \\ heißt aufrufen von Programm N1007 über Netzwerk vom Verzeichnis \\server1\test1 auf einer externen Festplatte.
G23 N1007 N5= “S:\test1\“	Direkt aufrufen über Netzwerk von Programm N1007 vom Verzeichnis "test1" auf einer externen Festplatte. Lokale Laufwerke [C: | D: | {E:} | {F:}] sind nicht erlaubt.

Beispiel:

Programmbeispiel	Beschreibung
	Arbeitsverzeichnis ist D:\WORK\
N10 G23 N1007 N5="test1\"	Datei von D:\WORK\TEST1\ wird geladen
N20 G23 N1007 N5="\test2\"	Datei von D:\TEST2\ wird geladen
N30 G23 N1007 N5="\"	Datei von D:\ wird geladen

N40 G23 N1007 N5="c:\test3\"	Fehlermeldung
N50 G23 N1007 N5="z:\test4\"	**SP**: Datei von NFS-Verzeichnis Z:\TEST4\ wird geladen. **DP** und WinShape: Datei vom Windowsnetzwerk Z:\TEST4\ wird geladen
N60 G23 N1007 N5="\\server1\test5\"	**SP**: Fehlermeldung. **DP** und WinShape: Datei von Windowsnetzwerk \\SERVER1\TEST5\ wird geladen

Programmgröße

Programme kleiner als 100 KByte werden in den Arbeitsspeicher gespeichert und beim Aufruf mit G23 als Komplettes Programm abgearbeitet.
Programme größer als 100 KByte können nicht Komplett gespeichert werden. Sie werden automatisch und unsichtbar in kleineren Teilprogrammen aufgeteilt und verarbeitet (CAD-Mode).

Einschränkungen

Ein aufgerufenes Teileprogramm darf keine G23-Funktion enthalten. Teileprogramme können nicht geschachtelt werden.
Ein Unterprogramm (Makro) darf keine G23-Funktion enthalten.
Programme größer als 100 KByte dürfen keine Sprungbefehle enthalten.

Fortsetzung nach dem Programmaufruf

Nachdem das aufgerufene Programm ausgeführt ist, wird der Teileprogrammablauf mit dem auf G23 folgenden Satz fortgesetzt.

Unterbrechung eines aufgerufenen Programms

Wenn die Ausführung eines aufgerufenen Teileprogramms über Intervention und Softkey <Programm abbrechen> beendet wird, so erfolgt ein Rücksprung zum Programmanfang.

Beispiel

Programmbeispiel	Beschreibung
N9990	Programm-Nummer
N10 G23 N=988	Programm N988 wird aufgerufen
N20 G23 N=989	Programm N989 wird aufgerufen
N30 M30	
N988	Programm N988
N1	
N	
N200 M30	Sprung zurück ins Hauptprogramm N9990

5.16 G25/G26 Vorschub- und Spindel- Override wirksam/nicht wirksam

Einschalten bzw. Ausschalten der Vorschub- und Spindel- Override, zur Steuerung der programmierten Vorschub- und Spindelbewegungen. Bei ausgeschaltetem Vorschub- und Spindel-Override wird dieser auf 100 % fixiert.

Format

Vorschub- und Spindel- Override einschalten:

G25

Vorschuboverride (F=100%) ausschalten:

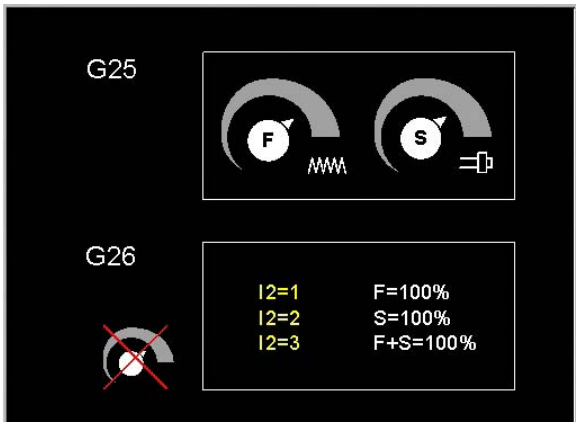
G26 I2=1 oder ohne I2=.

Spindeloverride (S=100%) ausschalten:

G26 I2=2.

Vorschub- und Spindel- Override (F und S= 100%) ausschalten:

G26 I2=3




```
G    Positionierfunktionen
I3=  Vorschubbew. 0=Verschl.,1=Genauh.
I4=  Eilgangbew. 0=Genauh., 1=Verschl.
I5=  Positionierlogik 0=mit,1=ohne
I6=  Minderung Beschleunigung/Ruck [%]
I7=  Konturtoleranz
```

Hinweise und Verwendung

Modalität

G25 und G26 sind zusammen Modal.

Einschaltstellung

Am Anfang einem Teileprogramme ist G25 automatisch wirksam.

Löschen

G26 wird mit G25, M30, Softkey Programm abbrechen oder Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Beispiel

N66 G26 I2=1	Vorschuboverride ausgeschaltet, d.h. F auf 100 % fixiert.
N67 G26 I2=2	Spindeloverride ausgeschaltet, d.h. S auf 100 % fixiert.
N68 G26 I2=3	Vorschub- und Spindel- Override ausgeschaltet, d.h. F und S auf 100 % fixiert.
N70 G25	Vorschuboverride eingeschaltet.

5.17 G27/G28 Positionierfunktionen

1. Angabe bei Vorschubbewegungen (G1, G2/G3), wann die nächste Bewegung anfängt und ob zwischen den Bewegungen ein Halt berücksichtigt werden muss.
2. Angabe bei Eilgangbewegungen (G0), ob zwischen den Bewegungen ein Halt berücksichtigt werden muss oder nicht. Parameter I4=.
3. Aus- und Einschalten der Positionierlogik bei G0-Bewegungen. Parameter I5=.
4. Beeinflussung der Konturtoleranz. Parameter I7=.
   Bemerkung: Der "Look Ahead Feed" Funktion (LAF) steuert die Bahn mit einer möglichst hohen Genauigkeit (<10 µm). Eine hohe Genauigkeit geht aber auf Kosten der Bahngeschwindigkeit, weil die Steuerung an jeder Kante abbremsen muss, um die Konturtoleranz zu gewährleisten. In bestimmten Fällen (z.B.: Beim Schruppen) ist die Geschwindigkeit wichtiger als die Genauigkeit und diese Funktion nicht erwünscht.
5. Beeinflussung der Beschleunigung. Parameter I6=

Format

Aktivieren:

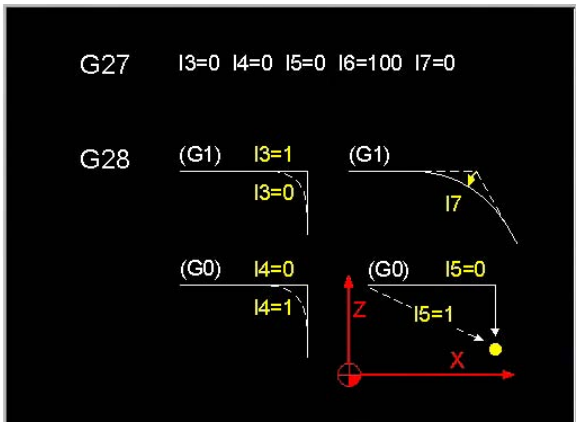
G28 {I3=...} {I4=...} {I5=...} {I6=...} {I7=...}

Löschen einzelner Möglichkeiten:

G28 {I3=0} {I4=0} {I5=0} {I6=100} {I7=0}

Löschen sämtlicher Möglichkeiten (feste Standardeinstellung):

G27




```
G    Positionierfunktionen
I3=  Vorschubbew. 0=Verschl.,1=Genauh.
I4=  Eilgangbew. 0=Genauh., 1=Verschl.
I5=  Positionierlogik 0=mit,1=ohne
I6=  Minderung Beschleunigung/Ruck [%]
I7=  Konturtoleranz
```

Hinweise und Verwendung

Bewegungsarten

Bewegungen mit Genauhalt

Eine Verfahrbewegung mit Genauhalt bedeutet, dass die nächste Bewegung erst anfängt, nachdem in allen programmierten Achsen die Sollposition erreicht ist. Zwischen den Bewegungen wird ein Halt eingelegt.

Bewegungen ohne Genauhalt

Eine Verfahrbewegung ohne Genauhalt bedeutet, dass die nächste Bewegung anfängt, sobald der Interpolator die Sollposition erreicht hat. Verzögerung oder Nacheilen in den Achsen wird nicht berücksichtigt. Zwischen den Bewegungen wird kein Halt eingelegt, so dass das Programm schneller ausgeführt wird, wobei allerdings bei Vorschubbewegungen die Ecken gerundet werden.

Bewegungen mit Vorschub

Bewegungen mit Vorschub (G1, G2/G3)

Die Position, an der die nächste auf eine Vorschubbewegung folgende programmierte Bewegung beginnt, wird durch den Parameter I3 angegeben:

G28 I3=0

Die Vorschubbewegung wird OHNE GENAUHALT ausgeführt. Zwischen den Bewegungen wird kein Halt berücksichtigt.
I3=0 ist der feste Standardwert bei Vorschubbewegungen.

G28 I3=1

Die Vorschubbewegung wird MIT GENAUHALT ausgeführt. Zwischen den Bewegungen wird ein Halt berücksichtigt.

Bewegungen im Eilgang

Bewegungen im Eilgang (G0)

Parameter I4 bestimmt den Punkt an dem die nächste, auf eine Eilgangbewegung folgende programmierte Bewegung beginnt (G0).

G28 I4=0

Die Eilgangbewegung wird MIT GENAUHALT ausgeführt. Es wird ein Halt zwischen den Bewegungen eingelegt.
I4=0 ist der feste Standardwert bei Eilgangbewegungen.

G28 I4=1

Die Eilgangbewegung wird OHNE GENAUHALT ausgeführt. Es wird kein Halt zwischen den Bewegungen eingelegt.

Positionierlogik

Ein-/Ausschalten der Positionierlogik bei G0

Mit Parameter I5 wird angegeben, ob die Positionierlogik in einem G0-Satz ausgeführt oder ausgeschaltet werden muss. Für Einzelheiten über die Positionierlogik sei auf die Beschreibung der G0-Funktion verwiesen.

G28 I5=0	G0 wird mit Positionierlogik ausgeführt. I5=0 ist der feste Standardwert.
G28 I5=1	Die Positionierlogik ist bei einer G0-Bewegung ausgeschaltet.

Hinweis: Bei einem G79-Satz kann die Positionierlogik nicht ausgeschaltet werden.

Programmierbare Beschleunigung und Ruck Minderung

Die Beschleunigung und Ruck werden pro Achse normaler Weise bestimmt durch Maschinenkonstanten (MC3*04 und MC3*05). Dieser Beschleunigung und Ruck werden multipliziert mit dem Minderungsfaktor. Werte zwischen 5 und 100 können eingetragen werden (5 ist eine sehr kleine Beschleunigung, 100 ist normal).
Dieser Minderung gilt für G0, G1, G2 und G3, die mit LAF ausgeführt werden.

G28 I6=...	(5 bis 100 %)
G28 I6=100	Zurücksetzen auf die normale Werte (100 %)

Programmierbare Konturgenauigkeit (Eilgang und Vorschub)

G28 I7=..

Die zulässige Konturgenauigkeit, programmiert in mm (0 – 10.000 mm).
Wenn I7= nicht programmiert ist, so wird der über eine Maschinenkonstante (MC765) festgelegte Zahlenwert als die maximale Abweichung benutzt.

G28

Beim Ausführen der Vorschub- oder Eilgangbewegung muss die mit I7=.. programmierte Konturgenauigkeit berücksichtigt werden.

Der Vorschub wird durch die CNC automatisch auf den Maximalvorschub herabgesetzt, mit dem die Ecke ausgeführt werden kann. Die programmierte Abweichung wird nicht überschritten.

Hinweise:
1. Die programmierbare Konturgenauigkeit kann nicht für Ecken die mit Splines zu tun haben.
2. Die Eingabe I7=0 ist ausschalten. (MC765 wird berücksichtigt).

Löschen Parameter

Löschen sämtlicher Parameter

Alle bei G28 eingesetzten Parameter werden mit G27, Softkey CNC rücksetzen, Softkey Programm abbrechen oder durch M30 auf ihre festen Standardwerte rückgesetzt.

G27 resultiert in G28 I3=0 I4=0 I5=0 I6=100 I7=0

Löschen einzelner Parameter

Jeder der bei G28 eingesetztem Parameter kann durch die Programmierung seines festen Standardwertes gesondert gelöscht werden. Die Parameter wirken sich nicht aufeinander aus.

Übersicht:

1. G28 ohne Parameter
   - G1, G2, G3 ohne Genauhalt — G28

2. Bewegungen mit Vorschub
   - G1, G2, G3 ohne Genauhalt (Einschaltstellung) — G28 I3=0
   - G1, G2, G3 mit Genauhalt — G28 I3=1

3. Eilgangbewegungen G0
   - G0 mit Genauhalt (Einschaltstellung) — G28 I4=0
   - G0 ohne Genauhalt — G28 I4=1

4. Positionierlogik bei G0
   - G0 mit Positionierlogik (Einschaltstellung) — G28 I5=0
   - G0 ohne Positionierlogik — G28 I5=1

5. Beschleunigung und Ruck Minderung
   G0, G1, G2, G3.
   - Beschleunigung und Ruck pro Achse (MC3*04 und MC3*05)) — G28 I6=100
   - Beschleunigungsminderung — G28 I6=...
     I6= 5 bis 100 %

6. Bewegungen mit Programmierbarer Konturgenauigkeit
   G0, G1, G2, G3
   - Konturgenauigkeit (MC765)
   - Programmierbare Konturgenauigkeit
     I7=... (0-10000 µm) — G28 I7=...

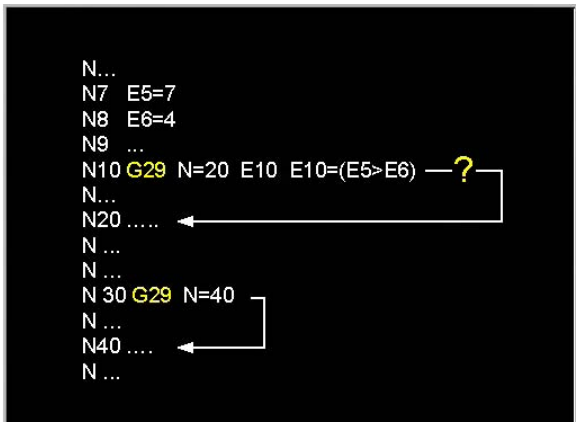
5.18 G29 Sprungbefehl

Sprung zu einem anderen Teileprogrammabschnitt (bzw. Unterprogrammabschnitt), falls ein Parameter >0 ist.

Weitere Sprungbedingungen wie =, <>, >, >=, <, <= können programmiert werden, wenn ein Vergleichsausdruck zusammen mit der G29-Funktion verwendet wird.

Format

G29 {E...} N=... {K...} {I..}



G	Sprungbefehl
I	Suchrichtung
K	Reduzierwert
E	Sprungbedingung: E > 0
E***	Parameterdefinition
N=	Sprung zu Satznummer

Hinweise und Verwendung

Satznummer für Sprung (N=...)

Mit diesem Wort wird die Nummer des Satzes angegeben, zu dem gesprungen wird. Der Satz muss im gleichen Teileprogramm bzw. Unterprogramm enthalten sein. Bei mehreren gleichen Satznummern wird zu der Satznummer gesprungen, die als erste gefunden wird. Wenn keine Satznummer gefunden wird, erfolgt eine Fehlermeldung.

Sprungrichtung

In einem (Unter)Programm kann sowohl vorwärts als auch rückwärts gesprungen werden. Mit dem Parameter I kann man das steuern. Mit I=1 oder I=0 wird nur vorwärts gesucht. Bei I=-1 oder keine Angabe wird erst rückwärts nach (Unter)Programmanfang gesprungen und danach vorwärts die Satznummer gesucht.

Sprungbedingung (E)

Das E-Wort dient zur Angabe, dass ein bedingter Sprung vorgenommen werden muss.
Bei E...>0 erfolgt ein Sprung
Bei E...<=0 erfolgt kein Sprung

Sprung-Dekrement (K)

Mit dem K-Wort kann das E-Wort neu berechnet und als Bedingung für den Sprung verwendet werden.

Wenn kein K-Wort programmiert ist, so wird das E-Wort nach jedem Sprung um 1 reduziert.
Wenn K0 programmiert ist, so wird das E-Wort nicht reduziert.

Bei K>0 wird der Wert dazu verwendet, das E-Wort zu reduzieren. Wird z.B. K5 programmiert, so wird das E-Wort nach jedem Sprung um 5 reduziert.

Bei K<-.5 erfolgt eine Fehlermeldung.

Definition von E-Parametern in einem G29-Satz

In einem G29-Satz können Parameter definiert und errechnet werden.
Die Ausführungsfolge des Satzes ist wie folgt:

1. Parameter laden
2. Sprung ausführen, falls die Bedingung erfüllt ist.

Unbedingter Sprung

Ein unbedingter Sprung kann programmiert werden ohne Sprungbedingung.

Beispiel: N.. G29 N=...

Vergleichsausdrücke

Bei Verwendung von Vergleichsausdrücken (siehe Anhang über E-Parameter am Ende dieser Anleitung) werden die Programmiermöglichkeiten des bedingten Sprunges wesentlich erweitert.

Der Parameter für die Sprungbedingung erhält durch den Vergleichsausdruck den Wert 0 oder 1. Der Sprung wird in der üblichen Weise ausgeführt.

Um die Lesbarkeit eines Programms aufrecht zu erhalten empfiehlt es sich, den Vergleichsausdruck im gleichen Satz mit G29 zu programmieren.
Der Vergleichsausdruck kann jedoch auch in einem Satz vor G29 programmiert werden, da lediglich der gesetzte Parameter für die Sprungbedingung durch G29 benutzt wird.

Beispiel: N.. G29 E1=E2>E3 E1 N=400

Dieser Satz bedeutet:

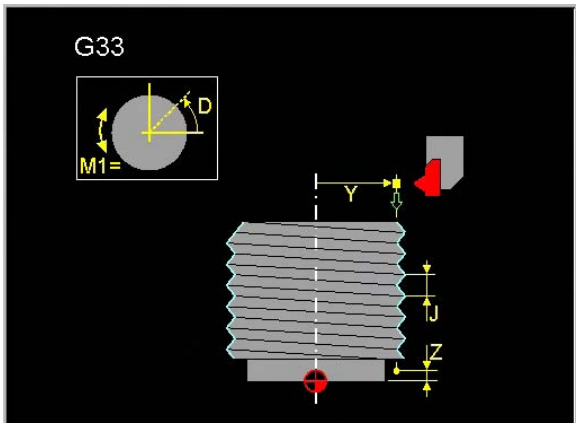
Wenn der Wert von E2 größer ist als der Wert von E3, so erhält der Parameter den Wert 1, worauf der Sprung nach N400 ausgeführt wird.

Beispiel

N50 E2=3	Parameter E2 erhält den Anfangswert 3
N51	
:	
N100 G29 N=51	Sprung nach Satznummer 51
:	
N100 G29 E2 N=51	Bei E2 > 0 erfolgt ein Sprung nach Satznummer 51 und die Programmsätze werden der Reihe nach bis zum Satz N100 ausgeführt.

Bei jedem Sprung wird Parameter E2 automatisch um 1 reduziert. Folglich hat dieser Parameter nach 3 Sprüngen den Wert 0 und es werden keine Sprünge mehr ausgeführt.
Der Programmablauf wird nach dem Satz N100 folgerichtig fortgesetzt

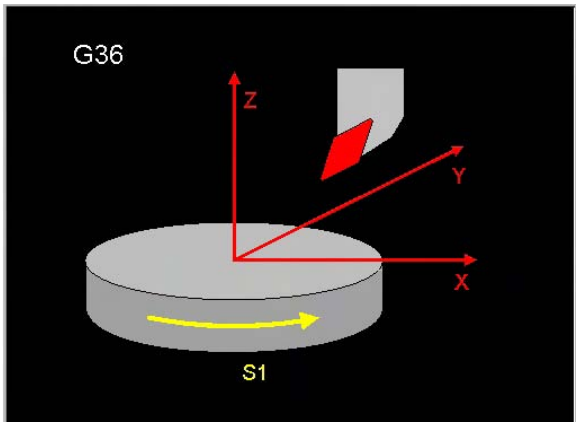
5.19 G33 Grund Gewindeschneide-Bewegung

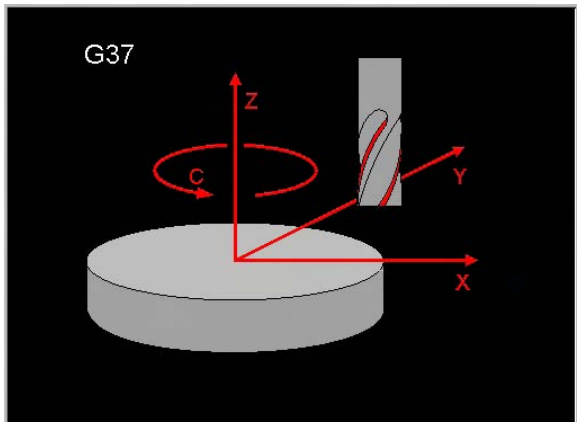



```
G    Gewinde Einzelweg
X    Endpunktkoordinate
Y    Endpunktkoordinate
Z    Endpunktkoordinate
J    Gewindesteigung
D    Anfangswinkel Gewindeschneiden
?90= Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
```

Für Beschreibung Siehe Kaptitel “Drehbetrieb“.

5.20 G36/G37 Anfangen/ Beenden Drehbetrieb





Für Beschreibung Siehe Kapitel "Drehbetrieb".

5.21 G39 Werkzeug-Aufmaß aktivieren/deaktivieren

Die programmierte Kontur kann durch ein Aufmaß verändert werden.

Format

Aufmaß aktivieren:

G39 {R...} {L...}

R: Werkzeugradiusaufmaß

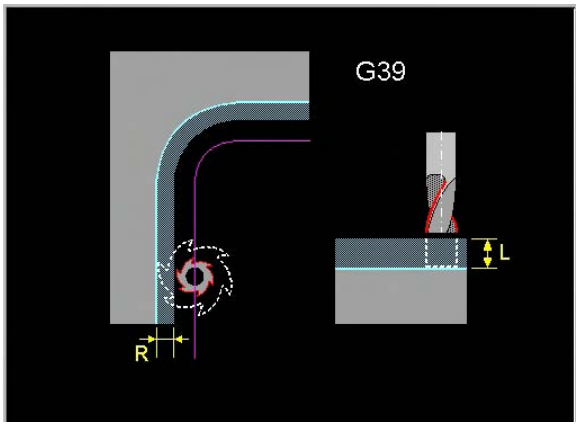
L: Werkzeuglängenaufmaß

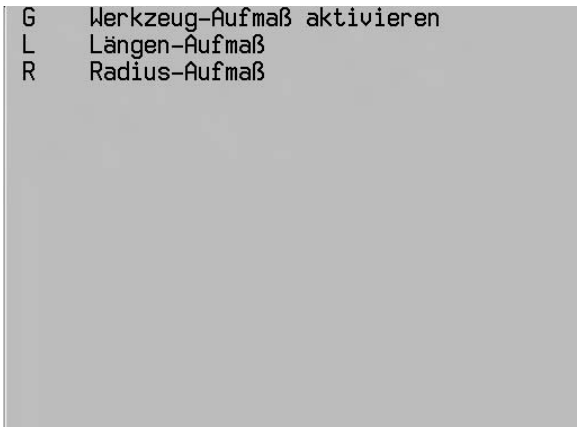
Werkzeuglängenaufmaß deaktivieren:

G39 L0

Werkzeugradiusaufmaß deaktivieren:

G39 R0





Hinweise und Verwendung

Werkzeuglängen-Aufmaß

Das Werkzeuglängenaufmaß wirkt in Richtung der Zustellachse. Änderungen am Werkzeug-Längenaufmaß werden mit der nächsten Zustellbewegung wirksam.

Werkzeugradius-Aufmaß

Das Werkzeugradiusaufmaß wirkt in der Bearbeitungsebene, es ist nur bei aktiver Fräserradius-Korrektur wirksam.

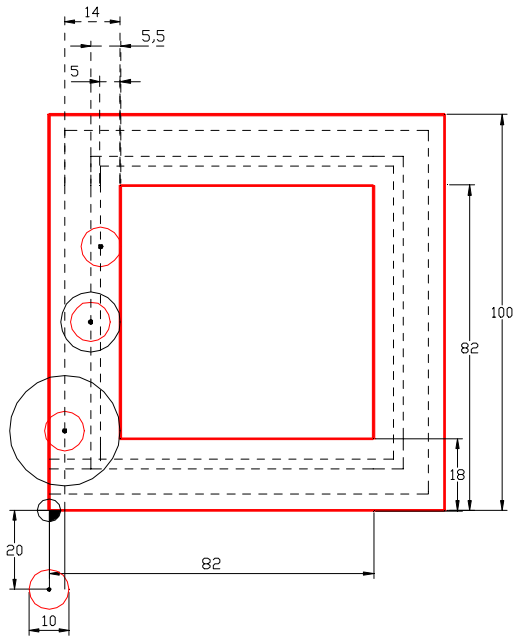
Änderungen am Werkzeugradiusaufmaß bei nicht aktivierter Fräserradiuskorrektur werden nach dem Aktivieren der Fräserradiuskorrektur (G41/G42, G43/G44) wirksam.
Änderungen am Werkzeugradiusaufmaß bei aktivierter Fräserradiuskorrektur werden im nächsten Verfahrsatz linear über die gesamte Strecke korrigiert.

Eine Aufmaßprogrammierung bleibt nach einem Werkzeugwechsel (M6, M66) oder Ebenenwechsel (G17, G18, G19) erhalten.

Hinweis: Das Radiusaufmaß wird bei Aktivierung folgender Funktionen unterdrückt: G6, G141, G182. Das Längenaufmaß bleibt wirksam. Die Aufmaßprogrammierung sollte vor diesen Funktionen deaktiviert werden.

Beispiel

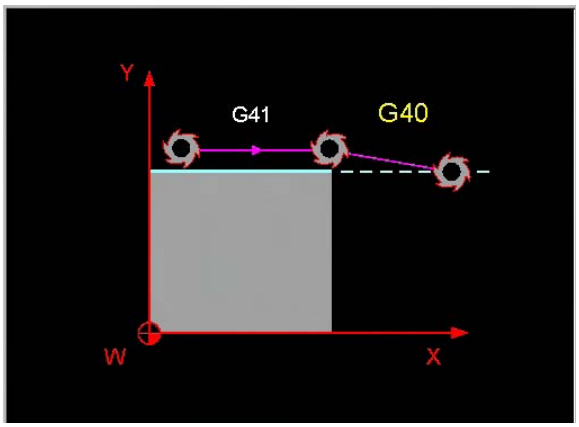
Rechteck fräsen durch zweimal Schruppen und einmal Schlichten



N39001	
N1 G98 X-10 Y-10 Z10 I120 J120 K-60	Grafikfenster festlegen
N2 G99 X0 Y0 Z0 I100 J100 K-40	Material festlegen
N3 T1 M6	Werkzeug einwechseln (Fräserdurchmesser 10 mm)
N4 G39 L0 R9	Werkzeugradiusaufmaß aktivieren. (Fräserradius für Radiuskorrektur ist (5+9 =) 14 mm).
N5 F500 S1000 M3	Vorschub und Spindeldrehzahl aktivieren
N6 G0 X0 Y-20 Z5	Anfahren Anfangsposition
N7 G1 Z-10	Auf Tiefe gehen
N8 G43 X18	Kontur mit Radiuskorrektur anfahren
N9 G41 Y82	Rechteck erstmals Schruppen. Das Aufmaß ist 9 mm.
N10 X82	
N11 Y18	
N12 X0	
N13 G40	Radiuskorrektur ausschalten
N14 G39 R0.5	Werkzeugradiusaufmaß ändern. (Fräserradius für Radiuskorrektur ist (5+0.5 =) 5.5 mm.
N15 G14 N1=8 N2=13	Wiederholung Rechteck (2. Schruppbewegung). Das Aufmaß fürs Schlichten ist 0.5 mm
N16 G39 R0	Werkzeugradiusaufmaß ändern. (Fräserradius für Radiuskorrektur ist 5 mm.
N17 G14 N1=8 N2=13	Schlichten Rechteck.
N18 G0 Z10	Sicherheitsabstand anfahren
N19 M30	Programm-Ende

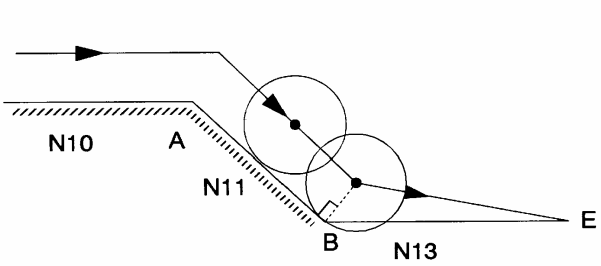
5.22 G40 Keine Werkzeugradiuskorrektur

Löschen der Werkzeugradiuskorrektur. Das Werkzeug bewegt sich jetzt auf der programmierten Bahn am Werkstück.



Format

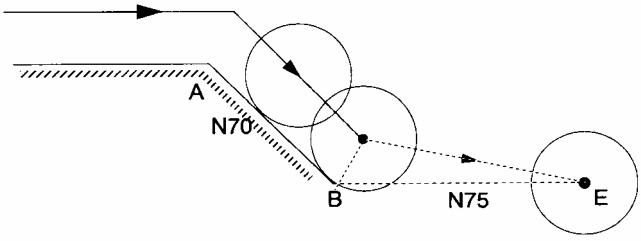
Allgemein: G40 {Achsenkoordinaten}




```
N...  G41
:
N11  G1   Xb  Yb
N12  G40
N13       Xe  Ye
```

G40 (ohne Bewegung)

Die Radiuskorrektur LINKS ist wirksam von Punkt A bis Punkt B, senkrecht auf Linie AB. Die Linie BE wird geschnitten. In Punkt B wird die Radiuskorrektur gelöscht. Die programmierten Bewegungen beziehen sich auf die Werkzeugspitze.




```
.
N50   G41
:
N70   G1    Xb
N75   G40   Xe
:
```

G40 (mit Bewegung)

Die Radiuskorrektur LINKS ist wirksam von Punkt A bis Punkt B, so dass das Werkzeug Linie BE tangiert. In Punkt B wird die Radiuskorrektur gelöscht. Die programmierten Bewegungen beziehen sich auf die Werkzeugspitze.

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G41, G42, G43 und G44.

Einschaltzustand

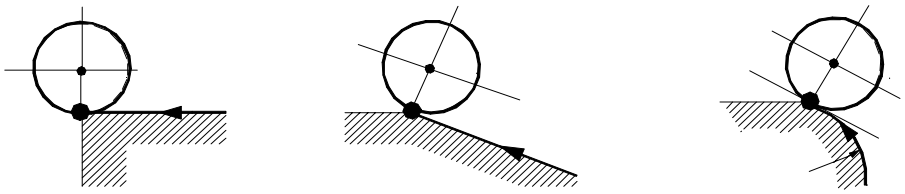
G40 wird beim Einschalten den CNC, M30, Softkey CNC rücksetzen oder Softkey Programm abbrechen automatisch aktiviert.

Achsenkoordinaten

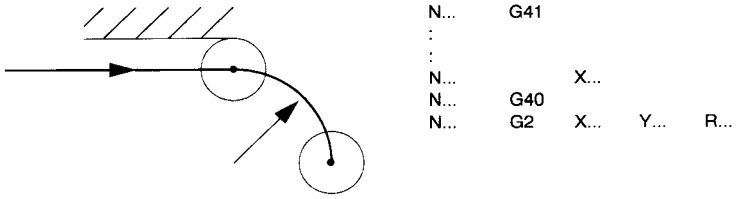
Es empfiehlt sich, G40 in einem gesonderten Satz ohne Achsenkoordinaten zu programmieren.

(a) G40 ohne Achsenkoordinaten.

In diesem Fall wird die vorherige Gerade bzw. der vorherige Kreis vollständig bearbeitet. Der Werkzeugmittelpunkt wird auf eine Position senkrecht zur Kontur im vorherigen Endpunkt gefahren.
Die Radiuskorrektur wird bei der nächsten Bewegung gelöscht.



G40 mit anschließender geradlinigen Bewegung



G40 mit anschließender Kreisbewegung.

Wird anschließend am G40-Satz eine Kreisbewegung programmiert, so wird zwischen dem korrigierten Endpunkt der G40-Satzes und der programmierten Werkzeugspitzenposition im Satz mit der Kreisbewegung ein Kreisbogen mit dem programmierten Radius eingefügt.

(b) G40 mit Achsenkoordinaten

Der Bewegungsanfangspunkt wird mit voller Korrektur berechnet.
Während der Bewegung wird die Korrektur gelöscht und der Endpunkt wird nicht korrigiert.
Diese Art der Programmierung lässt sich anwenden, wenn die Korrektur gelöscht werden kann, ohne dass die Kontur verletzt wird.

(c) Tangentiales Wegfahren:

Auch mit G62 kann man eine Kontur verlassen.
N.. G62 X.. Z.. R.. (F)

Abheben des Werkzeuges von der Bearbeitungsebene

Das Werkzeug kann folgendermaßen von der Bearbeitungsebene abgehoben werden:

a. mittels einer geradlinigen Bewegung

Wenn z.B. die XY-Ebene die Bearbeitungsebene darstellt und das Werkzeug wird durch Programmieren einer geradlinigen Bewegung in YZ abgehoben, so wird zugleich die Werkzeugkorrektur in der dritten Achse (X) gelöscht. Es erfolgt daher eine Werkzeugbewegung gleichzeitig in drei Achsen.

b. mittels einer Kreisbewegung

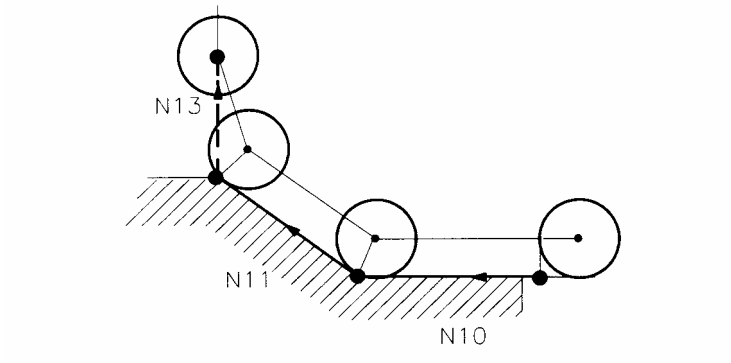
Wenn z.B. die XY-Ebene die Bearbeitungsebene darstellt und das Werkzeug wird durch Programmieren einer Kreisbewegung in YZ abgehoben, so wird die Werkzeugkorrektur in der dritten Achse (X) nicht gelöscht. Folglich wird lediglich die Kreisbewegung in der YZ-Ebene ausgeführt.

Bemerkung: Die Kreisanfangsposition stellt in der Y-Achse die korrigierte Position dar und in der Werkzeugachse (Z) die Bearbeitungstiefe.

Bemerkung: Programmieren von identischen nachfolgenden Achspositionen in G43 und G40 könnte einen Positionierfehler von der Größe des Werkzeugradius bewirken in der betreffenden Achse. Dieser Fehler kann man umgehen durch in G40 eine Achsposition zu programmieren, die geringfügig abweicht (z.B. 1 Mikron) von der vorherigen Position in G43.

Beispiel: N100 G43 X10
N101 G40 X10.001

Beispiel



N9 G42	Radiuskorrektur auf der rechten Seite der Kontur aktivieren
N10 G1 X..	Werkzeug auf die programmierten Koordinaten fahren Werkzeugradius in den Berechnungen berücksichtigen
N11 X.. Y..	
N12 G40	Radiuskorrektur löschen
N13 G0 Y..	Werkzeug von der vorherigen korrigierten Position auf den nicht korrigierten Endpunkt der Eilgangbewegung fahren

5.23 G41/G42 Werkzeugradiuskorrektur (links/rechts)

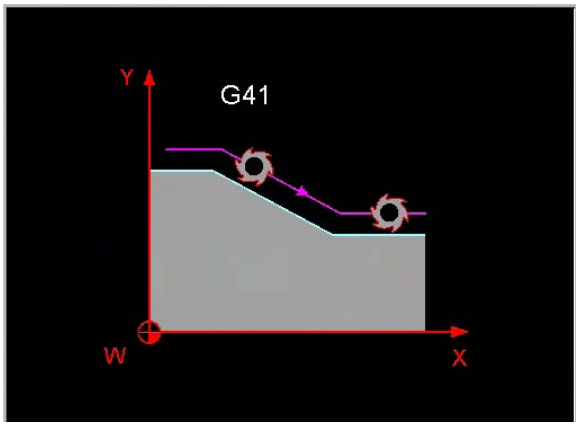
Programmieren der Werkstückmaße anstelle der Fräserbahn. Die Werkzeugbahn wird automatisch von der CNC als eine Bahn parallel zur programmierten Werkstückkontur berechnet.

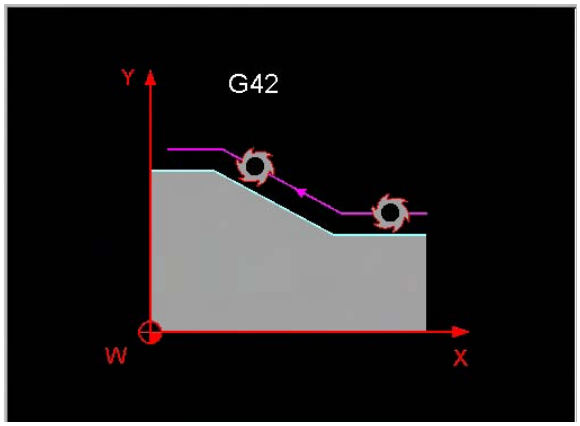
G41 aktiviert Radiuskorrektur LINKS auf dem Werkstück
G42 aktiviert Radiuskorrektur RECHTS auf dem Werkstück

In beiden Fällen entspricht die Blickrichtung der Werkzeugbewegungsrichtung.

Format

G41/G42 {Achsenkoordinaten}



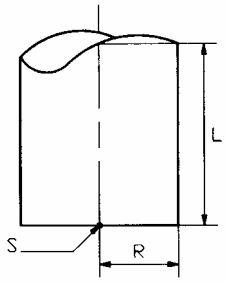


Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G40, G43 und G44.

Lage der Werkzeugspitze



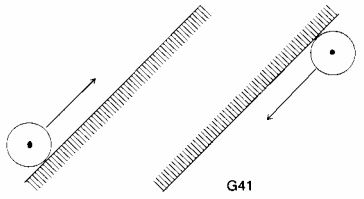
S = Werkzeugspitze, spezifiziert von den Werkzeugmaßen L und R

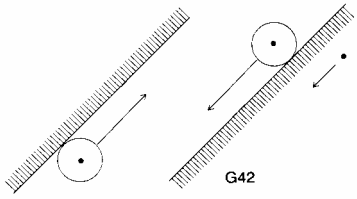
Werkzeugspeicher

Für die Radiuskorrektur wird der im Werkzeugspeicher abgelegte Werkzeugradius verwendet.

Korrektur links und rechts

Bei der Anwendung von Radiuskorrektur muss die CNC wissen, ob das Werkstück auf der linken oder auf der rechten Seite bearbeitet wird. Dies wird mit der Funktion G41 bzw. G42 angegeben.





Die Blickrichtung zur Bestimmung der zu programmierenden Funktion entspricht der Werkzeugbewegungsrichtung. G41 wird verwendet, wenn die Werkzeugbewegung links auf der Werkstückoberfläche erfolgt und G42, wenn die Werkzeugbewegung rechts auf der Werkstückoberfläche erfolgt.

Bei dieser Methode wird angenommen, dass der im Werkzeugspeicher abgelegter Werkzeugradius bei der Programmausführung positiv ist. Sollte der Radiuswert

G41 und negativer Radius = G42 und positiver Radius
G42 und negativer Radius = G41 und positiver Radius

Für die Verwendung negativer Radiuswerte im Werkzeugspeicher sei auf Abschnitt WERKZEUGRADIUSKORREKTUR FÜR DIE WERKZEUGBAHN verwiesen.

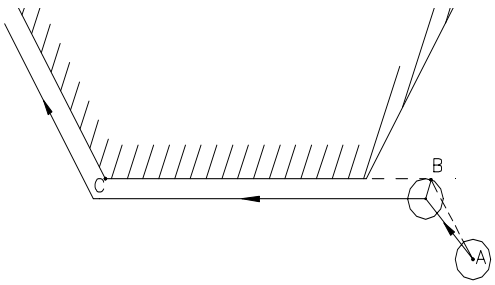
Anfang der Radiuskorrektur

Für den Anfang der Radiuskorrektur gibt es 3 Möglichkeiten:

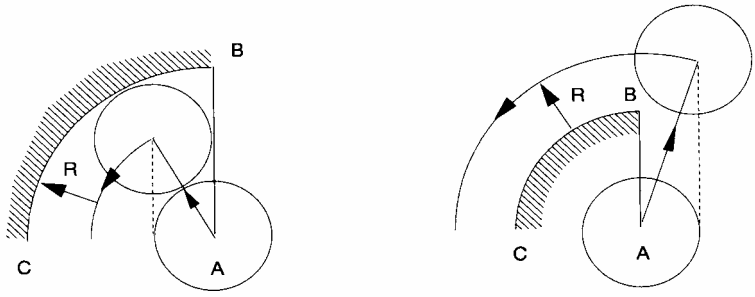
1) Entweder wird direkt eine G41/G42-Funktion verwendet
2) Es kommt eine der Funktionen G43/G44 zum Einsatz (Siehe G43).
3) Man benützt die Funktionen für Tangentiales Anfahren (Siehe G61).

Der Teileprogrammierer sollte darauf achten, dass beim Anfang der Radiuskorrektur das Werkzeug nicht mit dem Werkstück kollidieren kann. Der Anfangspunkt sollte daher an einer sicheren Stelle vom Werkstück liegen.

Bei Verwendung von G41 bzw. G42 wird der Schnittpunkt zweier zueinandergehörenden Konturelemente von der CNC errechnet, wonach dieser Punkt vom Werkzeug angefahren wird.

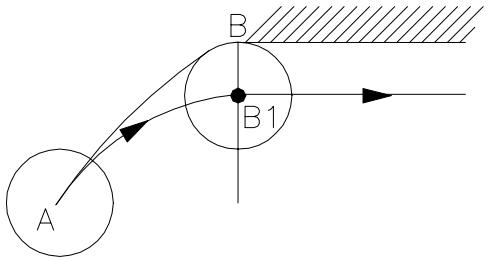


----Programmierter Bahn



Aktiviere Radiuskorrektur G41/G42 mit Gerade an Kreis

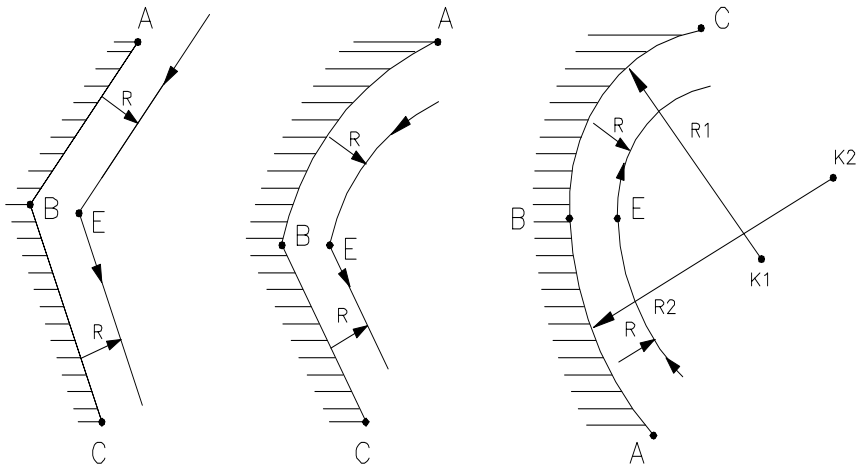
Wird die Radiuskorrektur während einer Kreisbewegung (AB) aktiviert, so verfährt das Werkzeug auf einem Kreisbogen vom Werkzeugstandpunkt (A) auf die zuerst errechnete Position (B1).



Aktiviere Radiuskorrektur G41/G42 auf einem Kreis

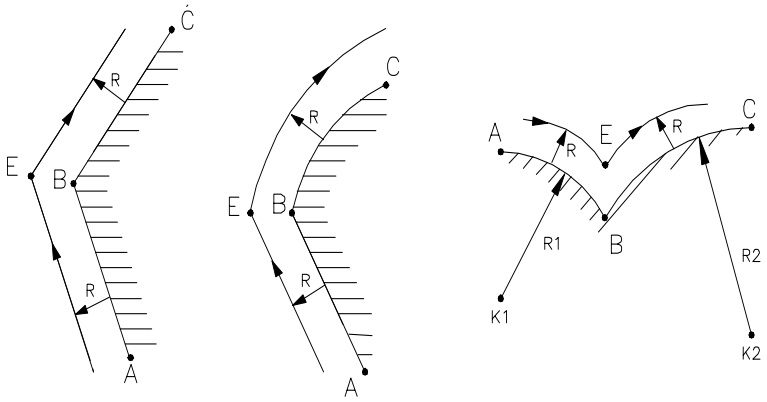
Innenkonturen

Bei der Anwendung von Radiuskorrektur verläuft die Werkzeugbahn immer im gleichen Abstand zur programmierten Kontur, ausgenommen an den Schnittpunkten der Konturelemente. Diese Schnittpunkte werden automatisch von der CNC berechnet.



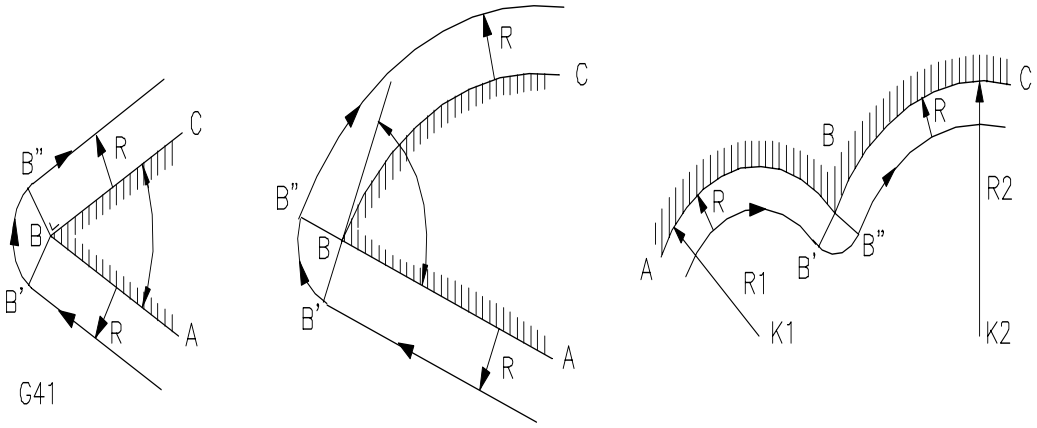
Außenkonturen

Der Schnittpunkt von Außenkonturelementen wird immer dann berechnet, wenn der Winkel zwischen den Elementen einer als Maschinenkonstante vorgegebenen Wert überschreitet. Das Werkzeug wird dann auf diese Position gefahren.



Außenkonturen mit spitzen Winkeln

Wenn der Winkel zwischen zwei Außenkonturelementen kleiner ist als ein über Maschinenkonstante vorgegebener Wert (MC711), so erzeugt die CNC eine Kreisbewegung zwischen den beiden Elementen. Diese Kreisbewegung wird als Bestandteil des vorherigen Programmsatzes verarbeitet. Deswegen wird bei Einzelsatzbetrieb das Werkzeug nach der Kreisbewegung angehalten.



Werkzeugradiuskorrektur für die Werkzeugbahn

Im allgemeinen berücksichtigt das CNC-System bei der Berechnung der Werkzeugbahn den Radius eines Nominalwerkzeuges. Die beschriebene Radiuskorrektur erlaubt die Verwendung eines realen Werkzeuges für die Teilebearbeitung und die Anwendung einer Korrektur für den Radius des Nominalwerkzeuges, zum Berechnen der Bahn des aktuellen Werkzeuges. Aus diesem Grund wird im Werkzeugspeicher ein Korrekturwert für den Werkzeugradius (inklusive Vorzeichen) abgelegt.

"+ Korrekturwert" : Für ein überdimensioniertes Werkzeug, d.h. ein Werkzeug dessen Radius größer ist als der Radius des Nominalwerkzeuges.

"- Korrekturwert" : für ein überdimensioniertes Werkzeug

Verfahrbewegungen

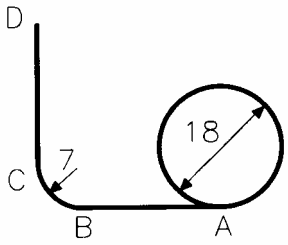
Die Programmierung von G41 oder G42 führt nicht zur Aktivierung einer Wegbedingung für eine Verfahrbewegung (G0, G1, G2 oder G3). Die zuletzt programmierte Funktion für eine Verfahrbewegung bleibt wirksam.

Programmierfehler

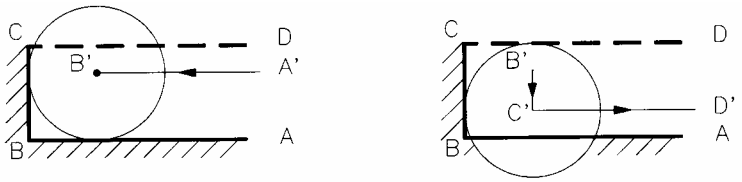
Wenn der Werkzeugradius zu groß ist, so kann das Werkstück in bestimmten Fällen Schaden nehmen.

Wenn G241 ist aktiviert, wird im falle b. c und d einer Fehlermeldung generiert werden.

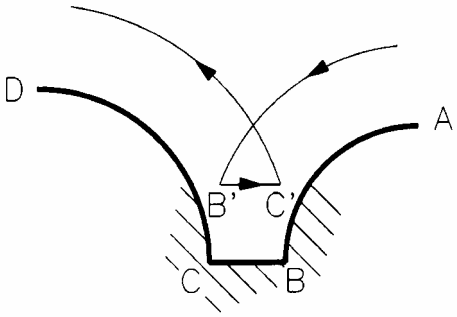
a. Der Werkzeugradius sollte kleiner sein (mindestens 0,001 mm oder 0,0001 Inch), als der programmierte Radius.



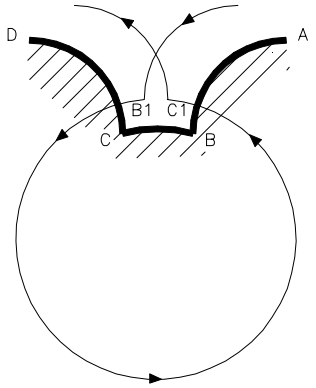
b. Die Kontur AB-BC wurde programmiert. Bei aktiver Radiuskorrektur wird das Werkzeug entlang CD zurückgezogen. Wenn BC kleiner ist als der doppelte Werkzeugradius, so wird das Werkzeug während der Verfahrbewegung von B' nach C' und von C' nach D' mit dem Werkstück kollidieren.



c. Die im nachfolgendem Bild dargestellte Kontur wurde programmiert. Wenn die Gerade kleiner ist als der doppelte Werkzeugradius, so wird das Werkzeug während der Bearbeitung mit dem Werkstück kollidieren.



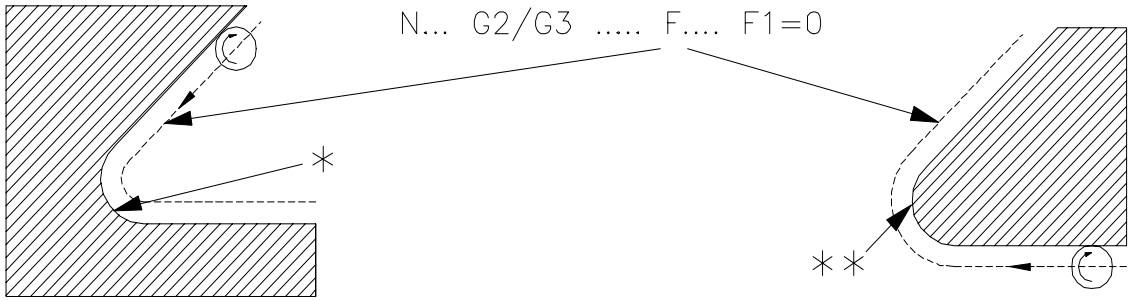
d. Die im nachfolgendem Bild dargestellte Kontur wurde programmiert. Das Werkzeug fährt auf Punkt B1, danach von B1 auf C1 und anschließend parallel entlang CD. Die Bewegungsrichtung während der Verfahrbewegung von B1 nach C1 entspricht der für den Kreis BC programmierten Bewegungsrichtung. Wenn die Kreisbewegung BC zu klein ist, so fährt das Werkzeug nahezu einen Vollkreis bevor es C1 erreicht.



Konstanter Schnittvorschub

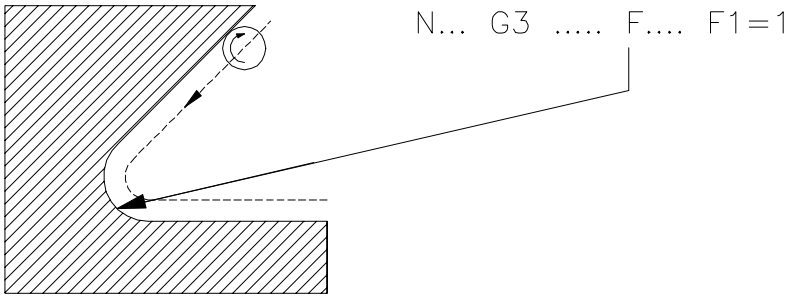
Der Parameter F1= dient dazu, den programmierten Vorschub auf der Werkstückkontur konstant zu halten, ungeachtet des Fräserradius und der Konturform. Diese gesteuerte Geschwindigkeit wird als KONSTANTER SCHNITTVORSCHUB bezeichnet.

F1=0 kein konstanter Schnittvorschub (Einschaltzustand, M30, Softkey Programm abbrechen oder nach Softkey CNC rücksetzen). Der programmierte Vorschub sollte die Geschwindigkeit der Werkzeugspitze darstellen.

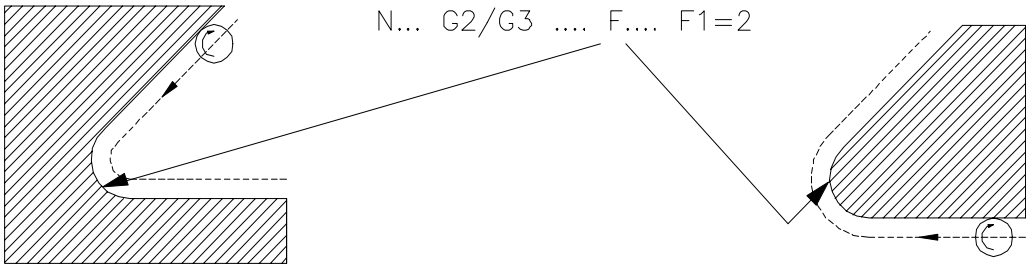


* Schnittvorschub zu groß
** Schnittvorschub zu klein

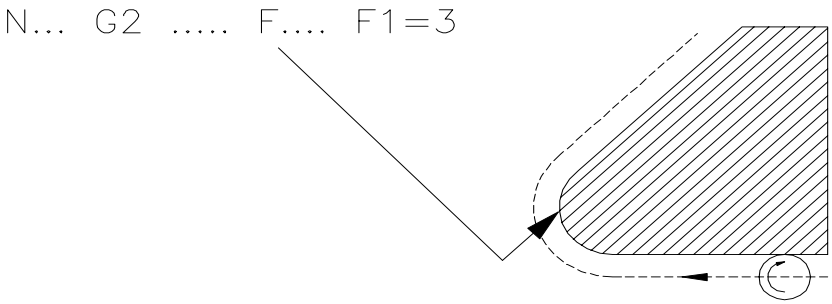
F1=1 konstanter Schnittvorschub nur auf der Innenseite von Kreisbögen. Der programmierte Vorschub wird herabgesetzt, um sicherzustellen, dass die Werkzeugspitze mit der herabgesetzten Geschwindigkeit auf der Innenseite eines Kreisbogens verfährt.



F1=2 konstanter Schnittvorschub auf der Innen- und Außenseite von Kreisbogen. Der programmierte Vorschub wird herabgesetzt (Innenkreisbogen) bzw. heraufgesetzt (Außenkreisbogen), um sicherzustellen, dass die Werkzeugspitze mit der neuberechneten Geschwindigkeit verfährt. Wenn die heraufgesetzte Geschwindigkeit größer ist als der über eine Maschinenkonstante definierte Maximalvorschub, so wird der Maximalvorschub verwendet.



F1=3 konstanter Schnittvorschub nur auf der Außenseite von Kreisbögen. Der programmierte Vorschub wird heraufgesetzt, um sicherzustellen, dass die Werkzeugspitze mit der heraufgesetzten Geschwindigkeit auf der Außenseite eines Kreisbogens verfährt. Wenn die heraufgesetzte Geschwindigkeit größer ist als der über eine Maschinenkonstante definierte Maximalvorschub, so wird der Maximalvorschub verwendet.



Wechseln von einer Funktion der Radiuskorrektur auf eine andere

Wird z.B. von G41 auf G42, G43 oder G44 gewechselt, so endet die Werkzeugbewegung in einer Position, die mit der zuerst wirksamen Funktion errechnet wurde und startet in einer Position, die mit der anderen wirksamen Funktion errechnet wurde. Wenn die beiden Positionen nicht zusammenfallen, so erfolgt eine geradlinige Vorschubbewegung von einer Position zur anderen.

Ende der Radiuskorrektur

Die Radiuskorrektur wird mit der Funktion G40 gelöscht. Nachher programmierte Koordinaten beziehen sich auf die Bewegungen der Werkzeugspitze.

Ebene für die Radiuskorrektur

Die Radiuskorrektur erfolgt in der von G17, G18 und G19 angegebenen Ebene.

Werkzeugachsenbewegung

Eine simultane Verfahrbewegung in der Werkzeugachse und in den Achsen der Hauptebene (definiert von G17, G18 bzw. G19) bei wirksamer Radiuskorrektur ist möglich. Die korrigierten Bewegungen in den Hauptachsen können geradlinig oder kreisförmig sein.

Spiraleninterpolation

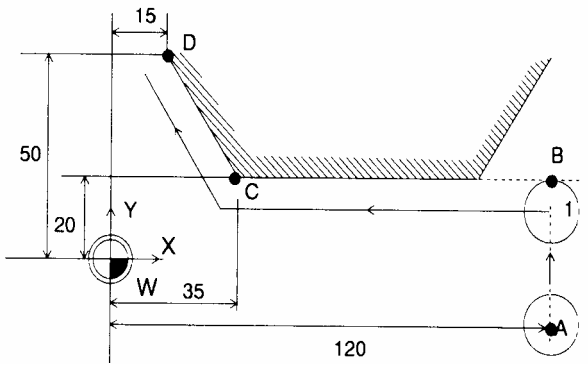
Bei Anwendung von Spiraleninterpolation lässt sich eine Kreisbewegung in der von G17, G18 bzw. G19 angegebenen Ebene mit Radiuskorrektur ausführen.

Verwendung des zylindrischen Koordinatensystems

Bei Verwendung des zylindrischen Koordinatensystems (G182) lassen sich die Funktionen G41, G42, G43, G44 auch in der Zylinderebene einsetzen.

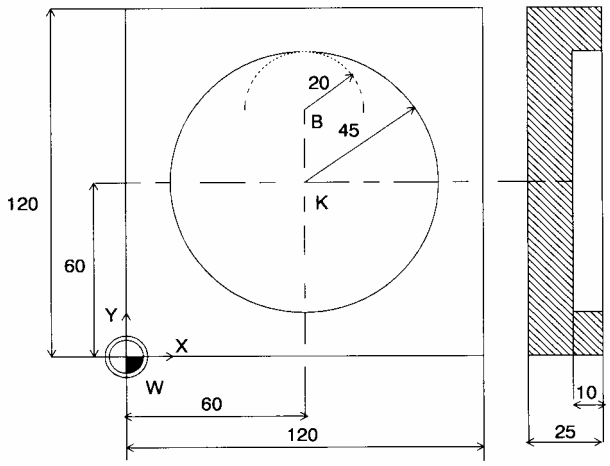
Beispiele

Beispiel 1



N2 G17	
N3 T1 M6	Werkzeug 1 (Durchmesser 10) und dessen Korrekturen einwechseln
N4 G0 X120 Y-20 Z5 S3000 M3	Spindel starten; Werkzeug im Eilgang auf Punkt A fahren
N5 G1 Z-10 F600	Mit Vorschub (600 mm/min) auf Tiefe fahren
N6 G43	Radiuskorrektur BIS aktivieren
N7 Y20	Werkzeug mit Vorschub BIS zum Punkt B fahren
N8 G41	Radiuskorrektur LINKS aktivieren
N9 X35	Werkzeug mit vorgegebenem Vorschub auf der linken Seite des Werkstückes verfahren
N10 X15 Y50	
N11 G40	Radiuskorrektur löschen

Beispiel 2



N2 G17	
N3 T1 M6	Werkzeug einwechseln (Durchmesser 10)
N4 G0 X60 Y85 Z0 S3000 M3	Spindel starten; Werkzeug auf Startpunkt B fahren
N5 G1 Z-10 F500	Werkzeug auf Tiefe zustellen
N6 G43 X80 F300	Werkzeug BIS zum Startpunkt des kleinen Kreises fahren; neuen Vorschub mit 300 mm/min festlegen
N7 G41	Radiuskorrektur LINKS aktivieren
N8 G3 X60 Y105 R20	Eintritt des Werkzeuges in die Kontur über eine Kreisbewegung
N9 I60 J60	Vollständigen Kreis fräsen
N10 X40 Y85 R20	Kontur über eine kleine Kreisbewegung verlassen
N11 G40	Radiuskorrektur löschen.

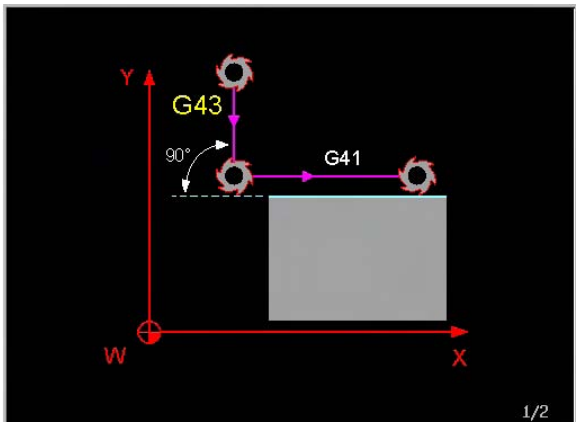
5.24 G43/G44 Werkzeugradiuskorrektur bis/über Endpunkt

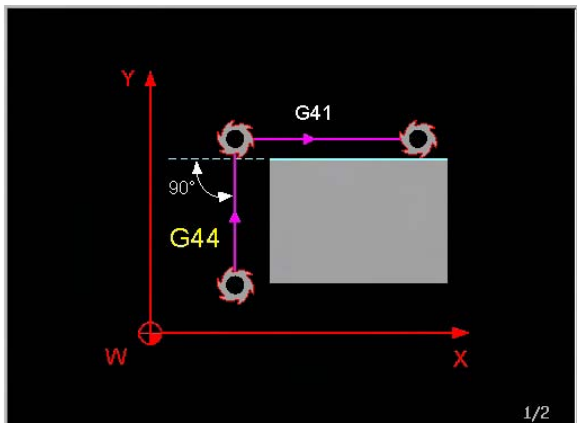
Positionieren des Werkzeuges mit Fräserradiuskorrektur BIS/ÜBER eine programmierte Position.

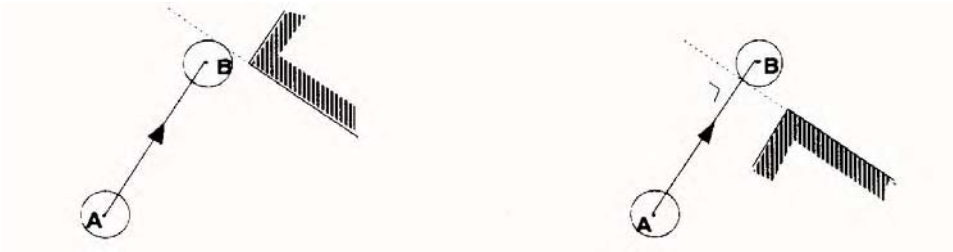
G43 aktiviert Radiuskorrektur BIS zu einer programmierten Position (der Werkzeugradius wird von der programmierten Position abgezogen)
G44 aktiviert Radiuskorrektur ÜBER eine programmierte Position (der Werkzeugradius wird zur programmierten Position hinzugezählt).

Format

G43/G44 {Achsenkoordinaten}







G43 BIS G44 ÜBER

Alternativ

G43 wird in der Regel angewendet für achsparallele Positionierbewegungen. Wenn die Positionierbewegung nicht achsparallel ist, muss der Anfangspunkt B berechnet werden. Darum ist es besser, die Möglichkeiten von G61 (Tangentiales Anfahren) zu nutzen.

Hinweise und Verwendung

Modalität

Dieser Funktion ist Modal mit G40, G41 und G42.

Kreisbewegung

Die Anwendung der Funktion G43 oder G44 in Verbindung mit einer Kreisbewegung (G2/G3) führt zu einer Fehlermeldung. Kreisbewegungen sollten nur in Verbindung mit G41 oder G42 programmiert werden.

Achsparallele Bewegung

Wenn die Funktion G43 oder G44 in Verbindung mit einer achsparallelen Bewegung verwendet wird, während nur eine Koordinate programmiert worden ist, so wird die Position in dieser Achse berechnet. Die andere Achse bleibt unverändert. G43 und G44 können daher nur bei Radiuskorrektur und achsparallelen Bewegungen verwendet werden.

Eintritt in eine Kontur mit G43 oder G44

Die Funktionen G43 und G44 erlauben den Eintritt in eine Kontur auf der Normale (=senkrecht zu) eines beliebigen Konturelements. Diese Art von Eintritt in eine Kontur wird empfohlen, weil dabei die Chance einer zufälligen Kollision zwischen Werkzeug und Werkstück geringer ist als beim direkten Einsatz der Funktionen G41 und G42.

Siehe auch "ANFANG DER RADIUSKORREKTUR" unter G41/G42.

Wechseln von einer Funktion der Radiuskorrektur auf eine andere

Wird z.B. von G41 auf G42, G43 oder G44 gewechselt, so endet die Werkzeugbewegung in einer Position, die mit der zuerst wirksamen Funktion errechnet wurde und startet in einer Position, die mit der anderen wirksamen Funktion errechnet wurde. Wenn die beiden Positionen nicht zusammenfallen, so erfolgt eine geradlinige Vorschubbewegung von einer Position zur anderen.

Ende der Radiuskorrektur

Die Radiuskorrektur wird mit der Funktion G40 gelöscht. Nachher programmierte Koordinaten beziehen sich auf die Bewegungen der Werkzeugspitze.

Ebene für die Radiuskorrektur

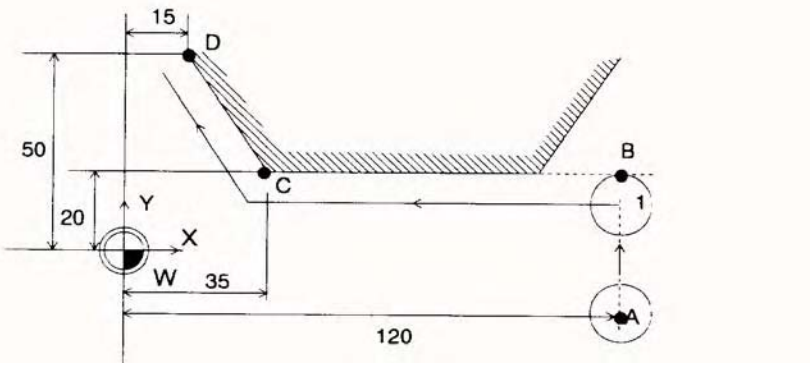
Die Radiuskorrektur erfolgt in der von G17, G18 und G19 angegebenen Ebene.

Verwendung des zylindrischen Koordinatensystems

Bei Verwendung des zylindrischen Koordinatensystems (G182) lassen sich die Funktionen G41, G42, G43, G44 auch in der Zylinderebene einsetzen.

Beispiele

Beispiel 1

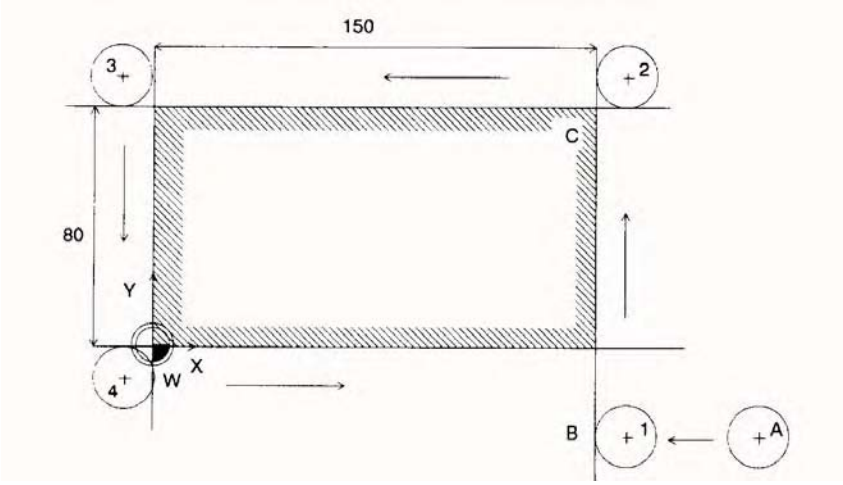


N40 G0 X120 Y-15 Z10	Werkzeug auf den Anfangspunkt A fahren und anschließend auf Tiefe zustellen
N41 G1 Z-10 F500	Vorschub mit 500 mm/min festlegen
N42 G43 Y20	Werkzeug BIS zum Werkstück fahren
N43 G41 X35	Erste Fräsbewegung auf der linken Seite der Kontur starten
N44 X15 Y50	

Alternativ mit G61

N41 G41	Nächste Bewegung auf der linken Seite
N42 G61 X120 Y20 Z-10 Z1=10 I2=5 R20 F500	Werkzeug senkrecht zum Anfangspunkt fahren (Höhe Z1=...) Vorschub mit 500 mm/min festlegen Werkzeug BIS zum Werkstück fahren und auf Tiefe zustellen X,Y,Z: Startpunkt von der Kontur Z1: Anfangshöhe I2=5: Senkrecht R: Abstand senkrecht zum Anfangspunkt.
N43 G1 X35	Erste Fräsbewegung auf der linken Seite der Kontur starten
N44 X15 Y50	

Beispiel 2



N9 T1 M6	Werkzeug 1 und dessen Korrekturen einwechseln
N10 G0 X200 Y-20 Z-5 S1000 M3	Spindel im Uhrzeigersinn starten; Drehzahl 1000 U/min; Werkzeug auf Position A und anschließend auf Tiefe fahren
N11 G43 X150	Werkzeug im Eilgang BIS zu Punkt B fahren
N12 G1 F200	Linearvorschub mit 200 mm/min festlegen
N13 G44 Y80	Werkzeug in der Y-Achse ÜBER Kante Y80 (Punkt 2) fahren; die Funktion G44 bleibt in den nachfolgenden Sätzen wirksam
N14 X0	Werkzeug in der X-Achse ÜBER Kante X0 (Punkt 3) fahren
N15 Y0	Werkzeug in der Y-Achse ÜBER Kante Y0 (Punkt 4) fahren
N16 X150	Werkzeug in der X-Achse ÜBER Kante X150 fahren
N17 G40 Y-20	Radiuskorrektur löschen
N18 G0 X200	Eilgangbewegung auf Position A

5.25 G45 Messen eines Punktes oder Werkzeugmaßen

Bemerkung

Die Anwendung der Funktion beschränkt sich nur noch auf Programme, die an früheren Steuerungen erstellt wurden.

Die G45 Funktion arbeitet nur achsparallel. G145 hat eine verbesserte Funktionalität und kann auch nicht achsparallel messen. Darum ist es besser die neue Grundmessbewegung G145 zu benützen.

Mit G45 können zwei verschiedene Aktionen gemacht werden:
1) Messen eines Punktes mit nur G45
2) Messen von Werkzeugmaßen mit G45 + M25

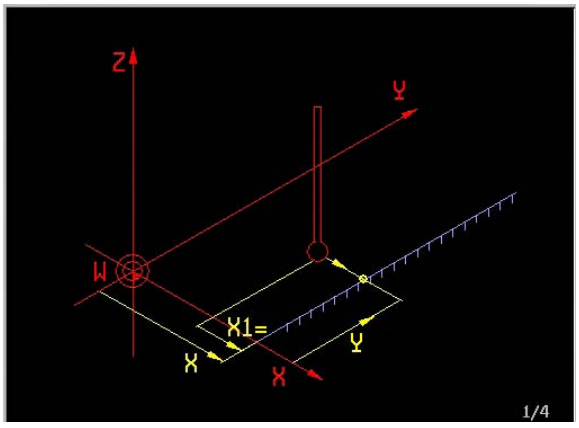
5.25.1 G45 Messen eines Punktes

Messen der aktuellen Achsenkoordinate beim Ansprechen eines Berührungstasters, der auf die programmierte Position gefahren wird. Aus der Differenz zwischen der aktuellen und der programmierten Position lässt sich die Maßgenauigkeit des Werkstücks ermitteln.

Format

G45 [Me position] [{I+/-1} {J+/-1} {K+/-1} {L+/-1}] {X1=...} {N=...} {E...}

Die Ebene für den Rundtisch wird bestimmt durch die Definition der 4. Achse in der Maschinenkonstanten Liste. (MC117 muss 4 sein und MC118 muss B(66) oder C(67) sein). L bezieht sich auf die 4. Achse B oder C. Die Drehachse A ist nicht erlaubt.




```
G    Messen eines Punktes
X    Meßpunktkoordinate
Y    Meßpunktkoordinate
Z    Meßpunktkoordinate
B    Endwinkel vom Meßpunkt
C    Endwinkel vom Meßpunkt
I    Meßrichtung in X
J    Meßrichtung in Y
K    Meßrichtung in Z
L    Meßrichtung in Rund-Achse
M    M25 für Werkzeugvermessung
E    Parameternr. gemessene Koordinate
N=   Punktnr. für gemessene Koordinate
X1=  Meßpunktvorlauf
?90= Meßpunkt abs. (X,Y,Z..)
```

```
?91= Meßpunkt inkr. (X,Y,Z..)
P1=  Punktedefinitionsnummer
```

Messposition

X, Y, Z	Messpunktkoordinate
C	Endwinkel vom Messpunkt
P	Punktedefinitionsnummer

Messparameter

I	Messrichtung in X
J	Messrichtung in Y
K	Messrichtung in Z
L	Messrichtung in Rundachse
X1=	Messpunktvorlauf

Messergebnisse

E	Parametern für gemessene Koordinate
N=	Punktnummer für gemessene Koordinate

Die Differenz zwischen der gemessenen und der programmierten Koordinate wird berechnet und intern gespeichert, zur Verwendung im Betrieb mit G49 oder G50.

Hinweise und Verwendung

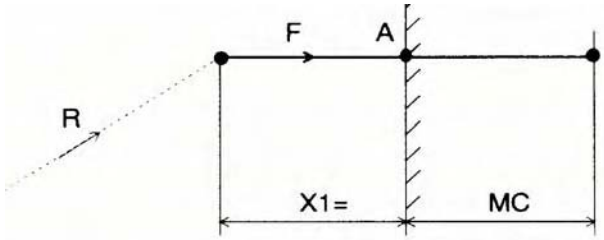
Zugehörige Funktionen

G46, G49, G50, G54 und die Grundmessbewegung G145
M25, M27, M28

Messposition

Die zu messende Position wird durch die programmierten Koordinaten angegeben.

Vor- und Nachmessdistanz



Die Vormessdistanz definiert die Messstrecke vor der programmierten Position. Die Messbewegung erfolgt mit Messvorschub. Die Distanz wird mit dem Wort X1= programmiert.

Wenn X1= nicht programmiert ist, so wird an seiner Stelle automatisch ein festvorgegebener Wert (Maschinenkonstante MC844) verwendet.

Die Nachmessdistanz (Maschinenkonstante MC845) definiert die maximale Messstrecke nach der programmierten Position.

Messablauf

1. Der Messtaster fährt im Eilgang auf die Vormessposition, die durch die programmierte Position und die Vormessdistanz in der zu messenden Achse definiert wird. Diese Bewegung wird unter Kontrolle der Positionierlogik von G0 ausgeführt.
2. Nachdem der Messtaster die Vormessposition erreicht hat, fährt er mit festvorgegebenem Vorschub (Maschinenkonstante MC843) in der programmierten Richtung entlang der angegebenen Achse auf die programmierte Position. Der Messtaster kann über diese Position hinaus fahren (Nachmessdistanz), muss aber im Bereich zwischen der Vormess- und Nachmessdistanz ansprechen.
3. Wenn der Messtaster das Werkstück berührt, wird die gemessene Koordinate gespeichert. Der Taster fährt im Eilgang zur Vormessposition zurück.

G45 MESSEN EINES PUNKTES ODER WERKZEUGMAßEN

Speichern des Messergebnisses (E, N=)

Die gemessene Koordinate kann entweder im E-Parameterspeicher (E) oder/und im Punktespeicher (N=) abgelegt werden.

Eintragen der Koordinate in den E-Parameter hat den Vorteil, dass zusätzliche Berechnungen ausgeführt werden können, wie in einem Makro.
Die Differenz zwischen der gemessenen und der programmierten Koordinate wird berechnet und intern gespeichert, zur Verwendung im Betrieb mit G49 oder G50.

Die gespeicherten Differenzen werden durch Aktivieren einen neuen Messfunktion (G45 oder G46), Softkey Programm abbrechen oder über Softkey CNC RÜCKSETZEN gelöscht.

Fehlermeldungen

Eine Fehlermeldung wird angezeigt und die Bewegung gestoppt, wenn:

1. der Messtaster während der Eilgangbewegung zur Vormessposition einen Messkontakt erhält
2. der Messtaster über die Nachmessdistanz hinaus fährt.

Kollisionsschutz

Wenn der Messtaster während einer Verfahrbewegung anders als der eigentlichen Messbewegung anspricht, so wird einer Fehlermeldung ausgelöst und die Bewegung gestoppt. Manchmal wird das Ansprechen des Messtasters durch sehr schnelle Bewegungen hervorgerufen und nicht durch eine Kollision.

Über eine Maschinenkonstante (MC850) kann festgehalten werden, dass der Kollisionsschutz

- während der Messbewegung und evtl. Beim Rückzug nach dem Messvorgang ausgeschaltet ist;
- bei allen Bewegungen oder nur bei Vorschubbewegungen wirksam ist.

Werkzeugspeicher

Der Radius und die Länge des Messtasters werden zusammen mit einer Werkzeugnummer im Werkzeugspeicher abgelegt. Für den Messtaster kann der Werkzeugtyp Q3=9999 eingetragen werden.

Beispiel: P5 T5 Q3=9999 L150 R4

Beim Aufruf des Werkzeugs T5 mit Q3=9999 erkennt die Steuerung, dass dieses Werkzeug der Messtaster ist. Der Tasterradius wird abgefragt und zum Korrigieren der Messposition verwendet.

Wenn eine Funktion für den Spindellauf (M3 oder M4) programmiert ist, so wird diese Funktion unterdrückt und eine Fehlermeldung ausgegeben.

Blasluft vor der Messung

Das Werkstück kann an der Messoberfläche mit Hilfe von Blasluft gereinigt werden. Die Dauer der Blasluftzufuhr wird über eine Maschinenkonstante (MC842) festgelegt.

Die Blasluft wird über eine M-Funktion eingeschaltet, immer wenn eine Vormessposition erreicht wird. Die betreffende M-Funktion ist der Maschinendokumentation des Werkzeugmaschinen-Herstellers zu entnehmen.

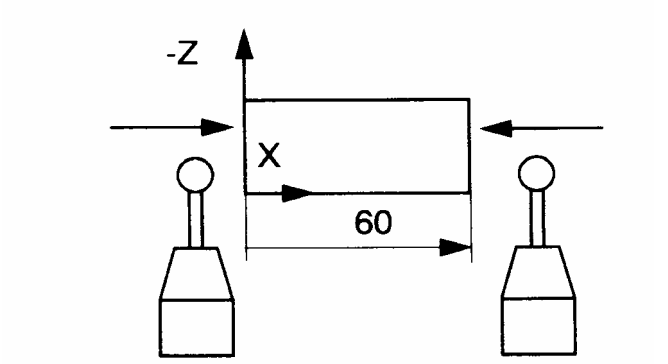
Einschränkungen

1. Mit einem G45-Satz kann jeweils nur eine Achsenkoordinate gemessen werden.
2. Der Messtaster muss eine kugelförmige Messspitze haben.
3. Der Messtaster arbeitet nur auf Druckberührung, d.h. in der positiven Werkzeugachse kann nicht gemessen werden.

Hinweis: G45 wird auch zusammen mit M25 zum Messen von Werkzeugmaßen eingesetzt. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung von G45 + M25.

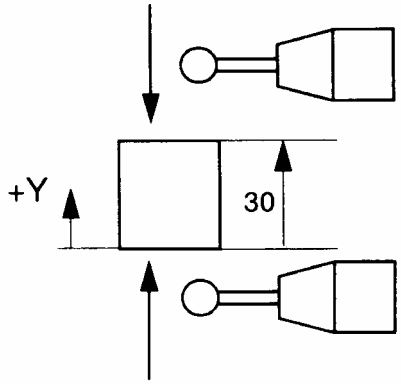
Beispiele

Beispiel 1 Messen eines Punktes in der X-Achse



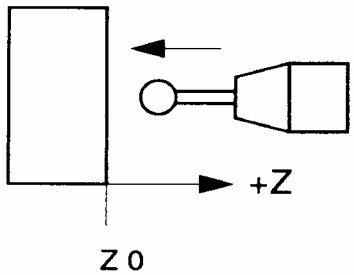
Messen in positiver Richtung
N.. G45 X0 Y20 Z-10 I1 E1 N=1
Messen in negativer Richtung
N.. G45 X60 Y20 Z-10 I-1 E1 N=1

Beispiel 2 Messen eines Punktes in der Y-Achse



Messen in positiver Richtung
N.. G45 X30 Y0 Z-10 J1 E1 N=1
Messen in negativer Richtung
N.. G45 X30 Y30 Z-10 J-1 E1 N=1

Beispiel 3 Messen eines Punktes in der Z-Achse

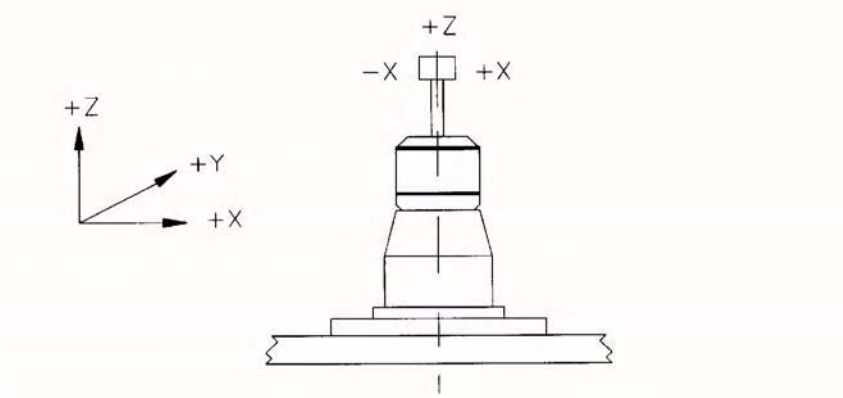


Messen in negativer Richtung
N.. G45 X30 Y30 Z0 K-1 E1 N=1 Der Punkt wird gemessen, die Messposition errechnet und in Speicherstelle 1 des Punktespeichers oder in Parameter E1 eingetragen.

Hinweis: In der Werkzeugachse kann nur in negativer Richtung gemessen werden.

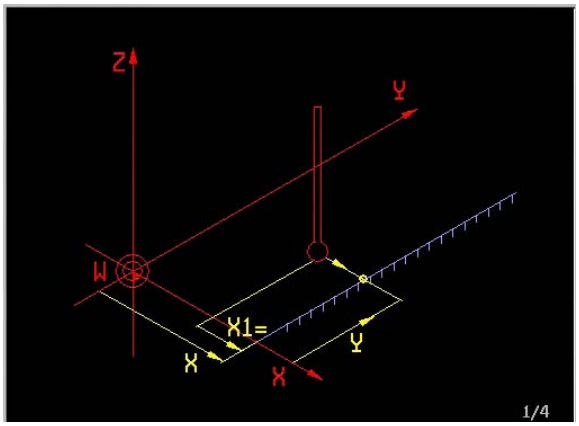
5.25.2 G45 + M25 Messen von Werkzeugmaßen

Messen von Werkzeugmaßen mit Hilfe eines Messtasters mit würfelförmiger Messspitze.



Format

G45 {I...} {J...} {K...} {X1=...} M25




```
G    Messen eines Punktes
X    Meßpunktkoordinate
Y    Meßpunktkoordinate
Z    Meßpunktkoordinate
B    Endwinkel vom Meßpunkt
C    Endwinkel vom Meßpunkt
I    Meßrichtung in X
J    Meßrichtung in Y
K    Meßrichtung in Z
L    Meßrichtung in Rund-Achse
M    M25 für Werkzeugvermessung
E    Parameternr. gemessene Koordinate
N=   Punktnr. für gemessene Koordinate
X1=  Meßpunktvorlauf
?90= Meßpunkt abs. (X,Y,Z..)
```

```
?91= Meßpunkt inkr. (X,Y,Z..)
P1=  Punktedefinitionsnummer
```

Messparameter

I	Messrichtung in X
J	Messrichtung in Y
K	Messrichtung in Z
L	Messrichtung in Rundachse
X1=	Messpunktvorlauf

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G45, G46, G49, G50
M26, M27, M28

Messen der Werkzeugmaße

Zum Messen der Werkzeugmaße wird ein Messtaster mit würfelförmiger Spitze an einer festen Stelle der Werkzeugmaschine verwendet.

Beim Messen in der Werkzeugachse erhält man die Werkzeuglänge.
Beim Messen in zwei Richtungen der gleichen Achse erhält man den Werkzeugradius.

Lage des Messtaster mit würfelförmiger Messspitze

Die Lage des Messtasters (MC3155, MC3?55) mit würfelförmiger Spitze sowie deren Breite (MC847) werden als Maschinenkonstanten gespeichert.

Messablauf

Der Ablauf des Messvorgangs ist ähnlich wie bei G45. Statt der Programmierung der Lage des festen Messtasters werden deren Koordinaten im Maschinenkonstantenspeicher abgefragt.

Optimieren des Werkzeugspeichers

Die Daten im Werkzeugspeicher werden mit der Funktion G50 optimiert. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung von G50.

Hinweise:

1. Werkzeugmessungen können ebenfalls an der Steuerung vorgenommen werden, und zwar in der Betriebsart BEDIENUNG. Einzelheiten sind der Bedienungsanleitung zu entnehmen.
2. Für die automatische Messung von Werkzeugmaßen mit Hilfe einer Messdose sei auf die Beschreibung von G145 verwiesen.

Beispiel: Messen der Werkzeuglänge

N89 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln
N90 G45 K-1 X1=5 M25	Werkzeuglänge in der negativen Richtung der Z-Achse messen. Die Vormessdistanz beträgt 5 mm.
N91 G50 T1 L1=1	Länge von Werkzeug 1 im Werkzeugspeicher korrigieren.

5.26 G46 Messen eines Vollkreises oder Messtasterkalibrierung

Bemerkung

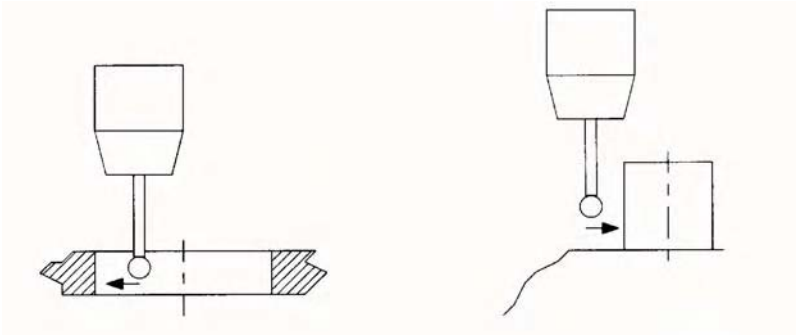
Die Anwendung der Funktion beschränkt sich nur noch auf Programme, die an früheren Steuerungen erstellt wurden.

Die G46 Funktion arbeitet nur achsparallel. G145 hat eine verbesserte Funktionalität und kann auch nicht achsparallel messen. Darum ist es besser die neue Grundmessbewegung G145 zu benützen.

Mit G46 können zwei verschiedene Aktionen getan werden:
1) Messen eines Vollkreises mit nur G46
2) Messtasterkalibrierung mit G46 + M26

5.26.1 G46 Messen eines Vollkreises

Messen eines Vollkreises und Ermitteln der Mittelpunktkoordinaten und der Differenz zwischen dem programmierten und dem errechneten Kreisradius.



Messen eines Innenkreises Messen eines Außenkreises

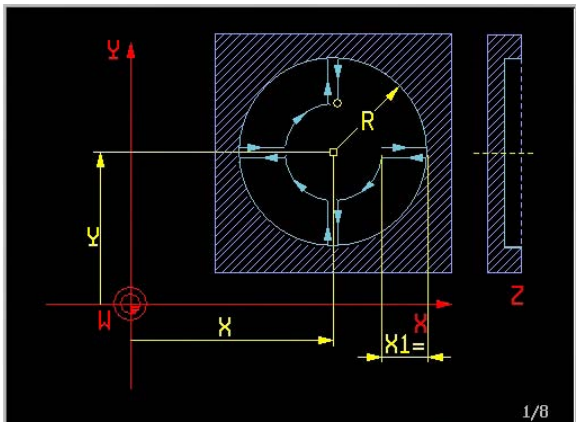
Format

Messen eines Innenkreises:

G46 [Kreismittelpunktkoordinaten] R... {I+1 J+1} {I+1 K+1} {J+1 K+1} {F...} {X1=...} N=... E...

Messen eines Außenkreises:

G46 [Kreismittelpunktkoordinaten] R... {I-1 J-1} {I-1 K-1} {J-1 K-1} {F...} {X1=...} N=... E...




```
G    Messen eines Vollkreises
X    Lochkreismittelpunkt
Y    Lochkreismittelpunkt
Z    Lochkreismittelpunkt
B    Endwinkel vom Meßpunkt
C    Endwinkel vom Meßpunkt
I    Meßrichtung in X
J    Meßrichtung in Y
R    Kreisradius
M    M26: Meßtasterradius messen
E    Parameternr. gemessener Radius
N=   Punktnr. gemessener Mittelpunkt
X1=  Meßpunktvorlauf
?90= Mittelpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Mittelpunkt inkr. (X,Y,Z..)
```

```
P1=  Punktedefinitionsnummer
```

Kreisparameter

X, Y, Z	Lochkreismittelpunkt
C	Endwinkel vom Messpunkt
P	Punktedefinitionsnummer
R	Kreisradius

Messparameter

I	Messrichtung in X
J	Messrichtung in Y
K	Messrichtung in Z
F	Vorschub zwischen den Messpunkten
X1=	Messpunktvorlauf

Messergebnisse

N=	Punktnummer gemessener Mittelpunkt
E	Parameternummer gemessener Radius

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

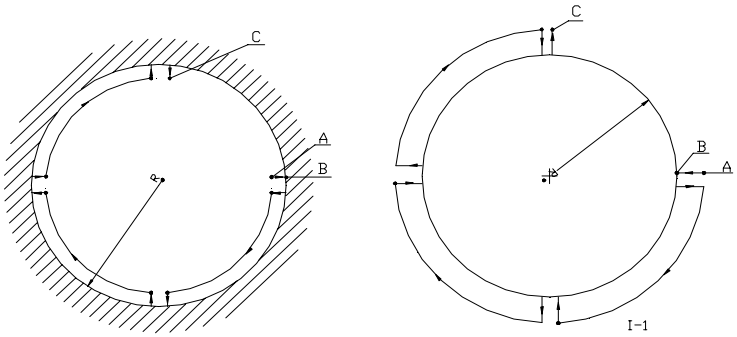
G45, G49, G50, G54
M26, M27, M28

Die G46 Funktion ist für die Messen von einem Kreis. Unter die Grundmessbewegung G145 ist ein Makro beschreiben, womit auch einem Kreis gemessen werden kann.

Messen der Positionen

Beim Ausführen eines G46-Satzes werden vier Positionen gemessen. Die Messungen werden so vorgenommen, als wären vier G45-Sätze programmiert. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung von G45, Abschnitte Vor- und Nachmessdistanz, Werkzeugspeicher, Blasluft vor der Messung und Kollisionsschutz.

Messablauf



A = Anfangsposition (wird angefahren mit Eilgang)
B = Messposition
C = Endposition

1. Der Messtaster fährt im Eilgang auf die Vormessposition des ersten zu messenden Punktes. Diese Position wird durch den programmierten Kreismittelpunkt, den programmierten Radius und die Vormessdistanz (X1=) definiert. Die Bewegung erfolgt unter Kontrolle der Positionierlogik von G0.
2. Der Messtaster fährt mit festvorgegebenem Vorschub (Maschinenkonstante MC843) zum ersten Punkt auf dem programmierten Kreis. Der Taster kann über diesen Punkt hinaus fahren, muss aber im Bereich zwischen der Vormess- (MC844) und Nachmessdistanz (MC845) ansprechen.
3. Hat der Messtaster korrekt angesprochen, wird die Messposition automatisch gespeichert. Der Messtaster fährt dann mit Eilgang zur Ausgangsposition zurück und anschließend mit dem programmierten Vorschub (F-Wort) im Uhrzeigersinn auf dem Kreis, bis die zweite Vormessposition erreicht wird.
4. Der oben beschriebene Vorgang wird für die zweite, dritte und vierte Position wiederholt.

5. Nachdem die vierte Position gemessen wurde, werden aus den vier gemessenen Positionen der Kreismittelpunkt und der Radius errechnet. Die Koordinaten des Kreismittelpunktes werden im Punktespeicher und der Radius im E-Parameterspeicher abgelegt.

Messen des innen- oder Aussenkreises (I/J/K)

Jedes Adressenpaar aus den Adressen I, J, K definiert sowohl den Typ des zu messenden Kreises als auch die Ebene, in der der Kreis liegt. In jedem G46-Satz muss ein Adressenpaar angegeben sein.

Ebene	Innenkreis		Außenkreis	
XY (G17)	I+1	J+1	I-1	J-1
XZ (G18)	I+1	K+1	I-1	K-1
XZ (G19)	J+1	K+1	J-1	K-1

Speichern der Mittelpunktkoordinaten (N=)

Mit dem Wort N= wird die Stelle im Punktespeicher angegeben, an der die errechneten Mittelpunktkoordinaten gespeichert werden. N=12, zum Beispiel, bedeutet, dass die Mittelpunktkoordinaten in P12 gespeichert werden.

Speichern des Kreisradius (E)

Mit dem E-Wort wird der E-Parameter angegeben, in den der errechnete Radius eingetragen wird. E45, zum Beispiel, bedeutet, dass der Kreisradius als der Wert von E-Parameter 45 gespeichert wird.

Fehlermeldungen

Es wird eine Fehlermeldung angezeigt und die Bewegung gestoppt, wenn:

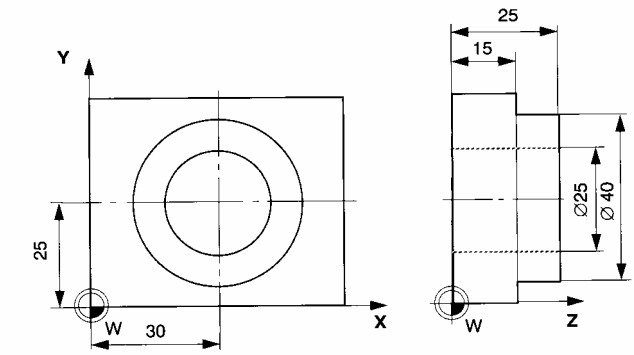
1. der Messtaster während der Verfahrbewegung zur Vormessposition einen Messkontakt erhält.
2. der Messtaster über die Nachmessdistanz hinaus fährt.

Einschränkung

Mit einem M46-Satz kann jeweils nur ein Kreis gemessen werden.

Hinweis: G46 wird zusammen mit M26 zum Kalibrieren des Messtasters verwendet. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung von G46 + M26.

Beispiel: Messen eines Innen- und Außenkreises in der XY-Ebene



Messen des Innenkreises:

N... G46 X30 Y25 Z20 I+1 J+1 R12.5 F3000 N=59 E24

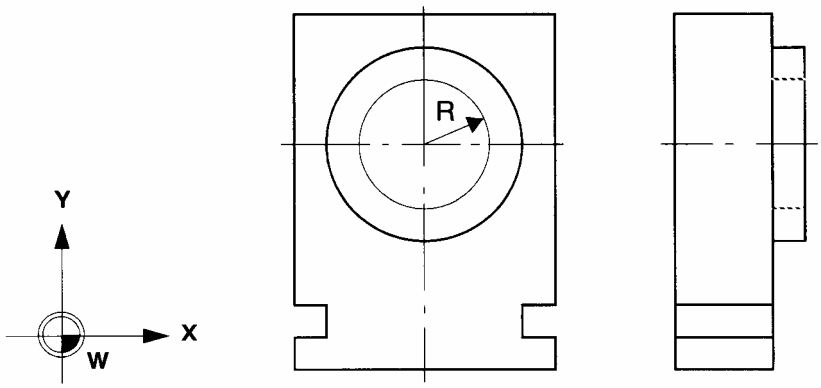
Messen des Außenkreises:

N... G46 X30 Y25 Z20 I-1 J-1 R20 F3000 N=58 E23

Die Kreise werden gemessen. Die errechneten Mittelpunkte werden im Punktespeicher und die errechneten Radien im Parameterspeicher abgelegt.

5.26.2 G46 + M26 Messtasterkalibrierung

Durch Antasten eines Kalibrierringes (Ringlehre mit exakt bekanntem Durchmesser) den Radius eines Berührungstasters ermitteln.



Der Messtaster muss kalibriert werden wenn
- er zum ersten mal eingesetzt wird,
- der Messtasterstift ausgewechselt wird,
- der Messtasterstift verbogen ist.

Hinweis: Es wird angenommen, dass die Lage der Kugelmitte bezogen auf die Spindelachse bereits bestimmt wurde.

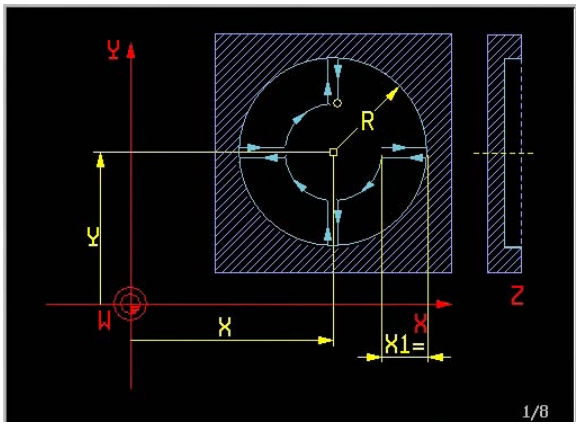
Format

Messen einer Innenringlehre:

G46 {I+1 J+1} {I+1 K+1} {J+1 K+1} {F...} {X1=...} M26

Messen einer Außenringlehre:

G46 {I-1 J-1} {I-1 K-1} {J-1 K-1} {F...} {X1=...} M26




```
G    Messen eines Vollkreises
X    Lochkreismittelpunkt
Y    Lochkreismittelpunkt
Z    Lochkreismittelpunkt
B    Endwinkel vom Meßpunkt
C    Endwinkel vom Meßpunkt
I    Meßrichtung in X
J    Meßrichtung in Y
R    Kreisradius
M    M26: Meßtasterradius messen
E    Parameternr. gemessener Radius
N=   Punktnr. gemessener Mittelpunkt
X1=  Meßpunktvorlauf
?90= Mittelpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Mittelpunkt inkr. (X,Y,Z..)
```

```
P1=  Punktedefinitionsnummer
```

Messparameter

I	Messrichtung in X
J	Messrichtung in Y
K	Messrichtung in Z
F	Vorschub zwischen den Messpunkten
X1=	Messpunktvorlauf

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G45, G46, G49, G50
M25, M27, M28

Lage des Kalibrierringes

Die Lage des Kalibrierringes (MC3157, MC3?57) und dessen Radius (MC848) werden im Maschinenkonstantenspeicher abgelegt.

Messablauf

Der Ablauf des Messvorgangs ist ähnlich wie bei G46. Statt der Programmierung der Lage der Ringlehre werden deren Koordinaten im Maschinenkonstantenspeicher abgefragt.

Messen der innen- oder Außenringlehre (I/J/K)

Jedes Adressenpaar aus den Adressen I, J, K definiert sowohl den Typ des zu messenden Ringes als auch die Ebene, in der der Ring liegt. Jeder G46-Satz muss ein Adressenpaar enthalten.

Ebene	Innenring		Außenring	
XY (G17)	I+1	J+1	I-1	J-1
XZ (G18)	I+1	K+1	I-1	K-1
Z (G19)	+1	K+1	J-1	K-1

Optimieren des Messtasterradius

Die Differenz zwischen dem im Maschinenkonstantenspeicher abgelegten Ringradius und dem gemessenen Radius wird zum Optimieren des Messtasterradius verwendet. Der neue Radiuswert wird im Werkzeugspeicher für das aktive Werkzeug (=Messtaster) abgelegt.

Kalibrieren des Messtasters

Eingangs wurde erwähnt, wann der Messtaster kalibriert werden muss. Kalibrieren ist ebenfalls erforderlich, wenn

- die Genauigkeit nachlässt,
- die Wiederholgenauigkeit bei der Messtasterausrichtung in der Spindel außerhalb des Toleranzbereiches liegt. In diesem Fall ist die Kalibrierung des Messtasters bei jedem Einsatz notwendig.

Beispiel

N46002	
N1 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N2 T1 M6	Messtaster einwechseln
N3 D207 M19	Definierter Spindelstop
N4 G46 I1 J1 M26 F3000	Messtaster kalibrieren indem er auf die Innenfläche einer in der XY-Ebene befindlichen Ringlehre gefahren wird. Der erfasste Messtasterradius wird in der für das aktive Werkzeug (T1) bestimmte Stelle im Werkzeugspeicher abgelegt. Die Vormessdistanz ist ein festvorgegebener Wert (MC844).
N5 Z200 M30	

5.27 G49 Vergleich der Toleranzwerte

Bemerkung

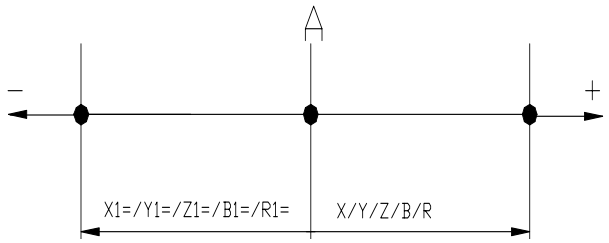
Die Anwendung der Funktion beschränkt sich nur noch auf Programme, die an früheren Steuerungen erstellt wurden.

Die G49 Funktion ist, da der G45 einen internen Speicher benützt, nur zusammen mit G45 benutzbar. Grundmessbewegung G145 benutzt E-Parameter und kann die gleiche Funktionalität bekommen werden. Darum ist es besser die neue Grundmessbewegung G145 zu benützen.

Zweck

Vergleich, ob die Differenz zwischen dem programmierten Wert und dem während des G45- oder G46-Betriebes ermittelten Messwert innerhalb festgelegter Maßtoleranzgrenzen liegt.
Liegt die Differenz innerhalb der Toleranzgrenzen, so wird die Programmabarbeitung fortgesetzt.
Liegt die Differenz außerhalb der Toleranzgrenzen, so ergeben sich folgende Möglichkeiten:

- ein Programmteil kann wiederholt werden bis die Differenz im Toleranzbereich liegt, oder
- es kann ein bedingter Sprung im Programm ausgeführt werden, bzw.
- es wird eine Fehlermeldung angezeigt.



A = Programmierter Punkt

Der Messpunkt muss zwischen dem oberen Grenzmaß (X/Y/Z/B/R) und dem unteren Grenzmaß (X1=/Y1=/Z1=/B1=/R1=) des Toleranzbereichs liegen.

Format

Programmteilwiederholung:

G49 {X...,X1=...} {Y...,Y1=...} {Z...,Z1=...} {B..,B1=..} {C..,C1=..} {R..,R1=..} N1=... {N2=...} {E...}

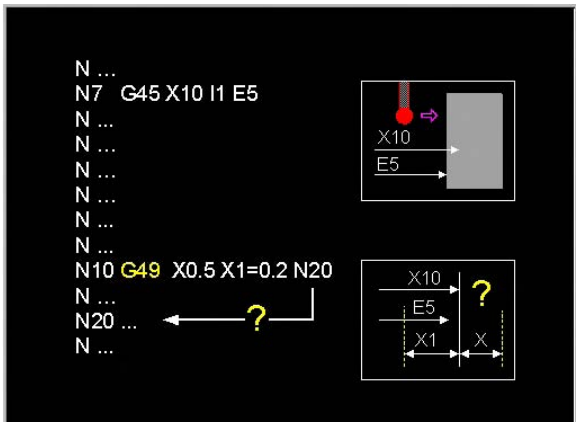
Die Ebene für den Rundtisch wird bestimmt durch die Definition der 4. Achse in der Maschinenkonstanten Liste. (MC117 muss 4 sein und MC118 muss B(66) oder C(67) sein). B,B1 bezieht sich auf die 4. Achse B oder C. R gilt für die Ebene der Rundtisch. Die Drehachse A ist nicht erlaubt.

Bedingter Sprung:

G49 {X...,X1=...} {Y...,Y1=...} {Z...,Z1=...} {B...,B1=...} {C...,C1=...}{R...,R1=...} N=... E...

Anzeige einer Fehlermeldung:

G49 {X...,X1=...} {Y...,Y1=...} {Z...,Z1=...} {B...,B1=...} {C...,C1=...} {R...,R1=...}




```
G    Vergleich der Toleranzwerte
X    Positiver Toleranzwert in X
Y    Positiver Toleranzwert in Y
Z    Positiver Toleranzwert in Z
B    Positiver Toleranzwert in B
C    Positiver Toleranzwert in C
R    Positive Toleranz für Kreisradius
E    Sprungbedingung: E > 0
N=   Sprung zu Satznummer
N1=  Wiederholung Anfangsatznummer
N2=  Wiederholung Endsatznummer
X1=  Negativer Toleranzwert in X
Y1=  Negativer Toleranzwert in Y
Z1=  Negativer Toleranzwert in Z
B1=  Negativer Toleranzwert in B
```

```
C1=  Negativer Toleranzwert in C
R1=  Negative Toleranz für Kreisradius
```

Toleranzwerte

X	Positiver Toleranzwert in X
X1=	Negativer Toleranzwert in X
Y	Positiver Toleranzwert in Y
Y1=	Negativer Toleranzwert in Y
Z	Positiver Toleranzwert in Z
Z1=	Negativer Toleranzwert in Z
B	Positiver Toleranzwert in B
B1=	Negativer Toleranzwert in B
R	Positive Toleranz für Kreisradius
R1=	Negative Toleranz für Kreisradius

Bedingter Sprung

E	Sprungbedingung: E > 0
N=	Sprung zu Satznummer

Wiederholung eines Programmteils

N1=	Wiederholung Anfangsatznummer
N2=	Wiederholung Endsatznummer

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G45, G46, G50

Hinweis — Die Differenz zwischen der gemessenen und der programmierten Koordinate wird berechnet und intern gespeichert, zur Verwendung im Betrieb mit G49 oder G50.

Fortsetzung wenn die Maßtoleranz eingehalten wurde

Liegt die Differenz zwischen Messwert und programmiertem Wert innerhalb der festgelegten Toleranzgrenzen, so wird die Programmabarbeitung mit dem auf G49 folgenden Satz fortgesetzt.

Programmteilwiederholung (E, N1=, N2=)

Die Wörter E, N1= und N2= dienen zum Wiederholen eines Programmteils, falls ein bestimmtes Grenzmaß überschritten wurde.

Das E-Wort gibt die Anzahl der Wiederholungen an (E>0).
Wenn kein E-Wort programmiert ist, so wird die Satzfolge nur einmal wiederholt.

Satznummern der zu wiederholenden Satzfolge (N1= , N2=)
Diese Satznummern müssen im gleichen Teileprogramm oder Unterprogramm enthalten sein.

Wenn N2= nicht programmiert ist, so wird nur der mit N1= angegebene Satz dem E-Wort entsprechend wiederholt.

Ablauf der zu wiederholenden Programmsätze

Die Reihenfolge, in der die Sätze des zu wiederholenden Programmteils abgearbeitet werden, muss der ursprünglich programmierten Reihenfolge entsprechen, d.h. Satz N1=.. wird vor Satz N2=.. abgearbeitet.

Fortsetzung nach der Wiederholung

Nach der Wiederholung wird die Programmabarbeitung mit dem Satz nach G49 fortgesetzt.

Bedingter Sprung (N=, E)

Die Wörter N= und E dienen zur Angabe eines bedingten Sprunges, falls ein bestimmtes Grenzmaß überschritten wird.

Zur Ausführung eines bedingten Sprunges muss der in den E-Parameter eingetragenen Zahlenwert größer sein als Null.

Mit dem Wort N= wird die Satznummer im gleichen Programm oder Unterprogramm angegeben, zu der gesprungen wird falls E>0.

Fortsetzung wenn kein Sprung ausgeführt wird

Wird kein Sprung ausgeführt weil die Grenzmaße nicht überschritten wurden oder weil E<0, so wird die Programmabarbeitung mit dem Satz nach G49 fortgesetzt.

Fehlermeldung

Die CNC löst eine Fehlermeldung aus, wenn der Messwert ein bestimmtes Grenzmaß überschritten hat und weder eine Programmteilwiederholung noch ein bedingter Sprung programmiert wurde.

Fortsetzung nach einer Fehlermeldung

Nach Rückstellen der Fehlermeldung wird die Programmabarbeitung mit dem Satz nach G49 fortgesetzt.

Toleranzvergleich

Soll geprüft werden, ob die Werkstückmaße innerhalb der gesetzten Toleranzgrenzen liegen, so werden dazu zwei G49-Sätze benötigt. Die Vorgehensweise ist folgende:

1. Prüfen, ob das obere Grenzmaß überschritten wurde. Falls ja, ist das Werkstück zu groß und muss ein Sprung aus dem für den Messvorgang vorgesehenen Programmteil heraus vorgenommen werden.
2. Prüfen, ob das untere Grenzmaß überschritten wurde. Falls ja, ist das Werkstück zu klein und muss ein neues Werkstück gefertigt werden, d.h. der betreffende Programmteil muss mit einem korrigierten Werkzeugradius wiederholt werden.

Beispiele

Beispiel 1 Wiederholung eines Programmteils

N97 G49 X0.005 X1=0.002 N1=80 N2=95 E2	Ist die Messposition um mehr als 0,005 mm größer bzw. um mehr als 0,002 mm kleiner als die programmierte Position, so wird der Programmteil von Satz N80 bis Satz N95 zweimal wiederholt. Nach der Programm-Teilwiederholung wird die Programmabarbeitung mit dem Satz nach N97 fortgesetzt.
Alternativ:	
E2 ist das Nennmaß	
E3 ist Messposition von G145.	
N97 G29 E0 E0=E3<(E2-0.002) N=100	Sprung nach N100 wenn Messposition kleiner ist als 0.002 mm.
N98 G29 E0 E0=E3>(E2+0.005) N=100	Sprung nach N100 wenn Messposition größer ist als 0.005 mm.
N99 G14 N1=80 N2=95 J2	Programm Wiederholung zweimal.
N100 ...	

Beispiel 2 Bedingter Sprung

N197 G49 X0.005 X1=0.002 E10 N=80	Ist die Messposition um mehr als 0,005 mm größer bzw. um mehr als 0,002 mm kleiner als die programmierte Position, und ist der in Parameter E10 eingetragene Wert größer als 0, so erfolgt ein Sprung zur Satznummer N80, wonach die Programmabarbeitung ab diesem Satz fortgesetzt wird.
Alternativ:	
E2 ist erwünschte Position.	
E3 ist Messposition von Einer G145.	
N96 G29 E10 N=99	
N97 G29 E0 E0=E3<(E2-0.002) N=80	
N98 G29 E0 E0=E3>(E2+0.005) N=80	
N99 ...	

Beispiel 3 Bedingter Sprung und Programmteilwiederholung

N10 G49 R.02 R1=2 E1 N=13 E1=1	Ist die Messposition um mehr als 0,02 mm größer als die programmierte Position, so erfolgt ein Sprung zur Satznummer N13. R1= wird "hoch" gesetzt, um zu verhindern, dass das Grenzmaß überschritten wird.
N11 G49 R2 R1=.02 N1=1 N2=6	Ist die Messposition um mehr als 0,02 mm kleiner als die programmierte Position, so wird der Programmteil von Satz N1 bis Satz N6 wiederholt. R wird "hoch" gesetzt, um zu verhindern, dass das Grenzmaß überschritten wird.
Alternativ:	
E2 ist das Nennmaß des Kreisradien.	
E3 ist Messposition Kreisradius.	
N10 G29 E0 E0=E3>(E2+0.02) N=80	
N98 G29 E0 E0=E3>(E2-0.02) N=95	
N99 G14 N1=1 N2=16	

5.28 G50 Verrechnung der Messwerte

Bemerkung

Die Anwendung der Funktion beschränkt sich nur noch auf Programme, die an früheren Steuerungen erstellt wurden.

Die G50 Funktion ist, da G45 einen internen Speicher benützt, nur zusammen mit G45 benutzbar. Grundmessbewegung G145 benutzt E-Parameter und kann die gleiche Funktionalität bekommen. Darum ist es besser die neue Grundmessbewegung G145 zu benützen.

Zweck

Ändern der Nullpunktverschiebungen oder Werkzeugmaße, in Abhängigkeit der aus den erfassten Differenzwerten hergeleiteten Korrekturwerte.

Format

Ändern der Nullpunktverschiebungen:

Mit Standard Nullpunkten oder MC84=0:

G50 {X1} {I...} {Y1} {J...} {Z1} {K...} [{B1}{C1}{C2}] [{B1=..}{C1=..}] {L**...} N=...**

Mit erweiterten Nullpunkten mit MC84>0:

G50 {X1} {I...} {Y1} {J...} {Z1} {K...} [{B1}{C1}{C2}] {{B1=..}{C1=..}] {L**...} N=54.[Nr.]**

In G54.[Nr.] muss [Nr.] mit zwei Ziffern eingetragen werden (G54.01 und G54.10).

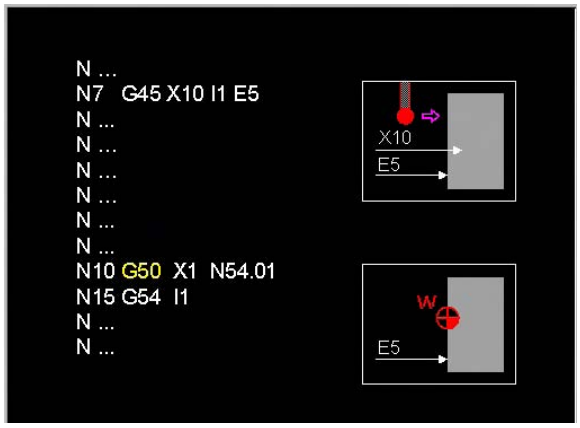
Die Ebene für den Rundtisch wird bestimmt durch die Definition der 4. Achse in der Maschinenkonstanten Liste. (MC117 oder MC120 muss 4 sein und die bei gehörige Achsenamen müssen B(66) oder C(67) sein). B1 oder C1 bezieht sich auf die 4. Achse B oder C. Die Drehachse A ist nicht erlaubt.

Ändern der Werkzeuglänge:

G50 T... L1=1 {I...} {J...} {K...} {T2=...}

Ändern des Werkzeugradius:

G50 T... R1=1 {X1=...} {T2=...}




```
G    Verrechnung der Meßwerte
X    1=Nullpunktverschiebung in X
Y    1=Nullpunktverschiebung in Y
Z    1=Nullpunktverschiebung in Z
B    1=Nullpunktverschiebung in B
C    1=Nullpunktverschiebung in C
I    Korrekturfaktor für X
J    Korrekturfaktor für Y
K    Korrekturfaktor für Z
L    Korrekturfaktor für Rund-Achse
T    Verrechnung in Werkzeugnummer
N=   Meßwert NPV G52-G59 verrechnen
X1=  Korrekturfaktor für WZ-Radius
B1=  Prog.Winkel in B nach Verrechnung
C1=  Prog.Winkel in C nach Verrechnung
```

```
L1=  1=Korrektur der WZ-Länge
R1=  1= Korrektur vom WZ-Radius
```

Nullpunktverschiebungen

N=	Messwert NPV G52-G59 verrechnen
X	X1: Nullpunktverschiebung in X
Y	Y1: Nullpunktverschiebung in Y
Z	Z1: Nullpunktverschiebung in Z
B	B1: Nullpunktverschiebung in B

C	C1: Nullpunktverschiebung in C
I	Korrekturfaktor für X
J	Korrekturfaktor für Y
K	Korrekturfaktor für Z
L	Korrekturfaktor für Rundachse
B1=	Prog.Winkel in B nach Verrechnung
C1=	Prog.Winkel in C nach Verrechnung

Werkzeugmaße

T	Verrechnung in Werkzeugnummer
X1=	Korrekturfaktor für Werkzeugradius
L1=	L1=1: Korrektur der WZ-Länge
R1=	R1=1: Korrektur vom WZ-Radius

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G45, G46, G49

Korrigieren der Verschiebungswerte (N=)

Die Funktion G50 erlaubt den Eintrag in den Nullpunktverschiebungsspeicher neuer, aus den erfassten Korrekturwerten hergeleiteten Verschiebungswerte.

Multiplikationsfaktor für die Achsen (I,J,K,L)

Auf die gemessene Differenz kann ein Multiplikationsfaktor angewendet werden. K.8, zum Beispiel, bedeutet, dass die Differenz in der Z-Achse mit 0,8 zu multiplizieren ist.

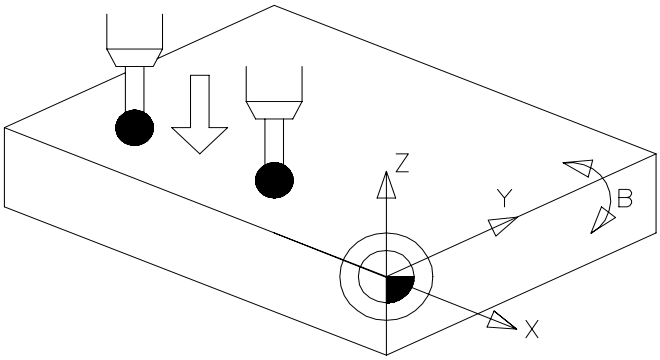
Der Multiplikationsfaktor kann einen positiven oder negativen Wert darstellen.

Wenn kein Multiplikationsfaktor angegeben ist, so wird an seiner Stelle automatisch den festvorgegebenen Wert +1 verwendet.

Maschinenkonfigurationen (B1,C1,C2)

B-Achse B1: Zum Ausrichten eines aufgespannten Werkstückes auf einen um die Y-Achse drehenden Rundtisch (B-Achse) genügt die Messung von zwei Punkten auf der X-Achse:

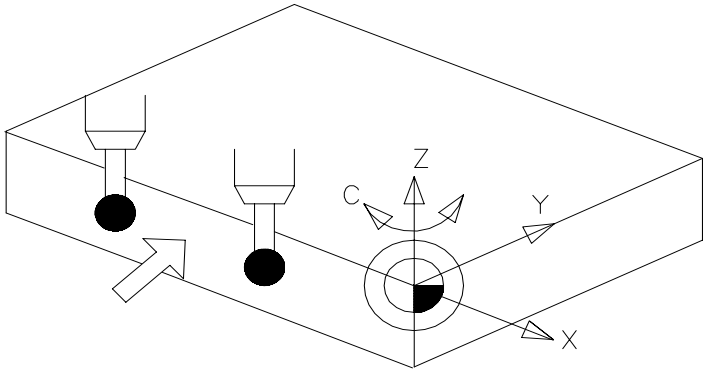
- der Rotationswinkel ist bezogen auf die X-Achse.
- das Werkstück dreht sich um die Y-Achse.
- die Werkzeugachse mit dem Messtaster ist die Z-Achse oder Y-Achse.



C-Achse C1:

Zum Ausrichten eines aufgespannten Werkstückes auf einen um die Z-Achse drehenden Rundtisch (C-Achse) genügt die Messung von zwei Punkten auf der X-Achse:

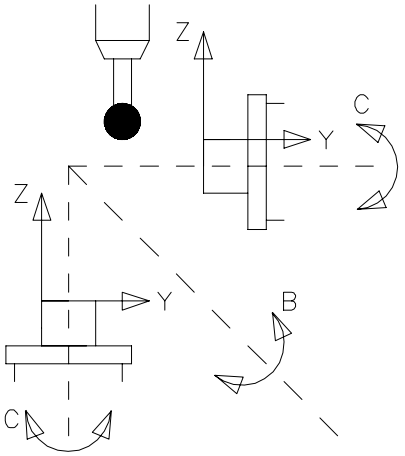
- der Rotationswinkel ist bezogen auf die X-Achse.
- das Werkstück dreht sich um die Z-Achse.
- die Werkzeugachse mit dem Messtaster ist die Z-Achse.

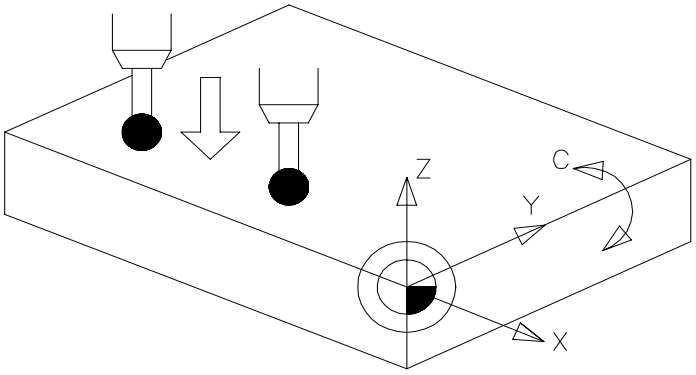


C-Achse C2: Dies ist eine erweiterte Möglichkeit von C1:

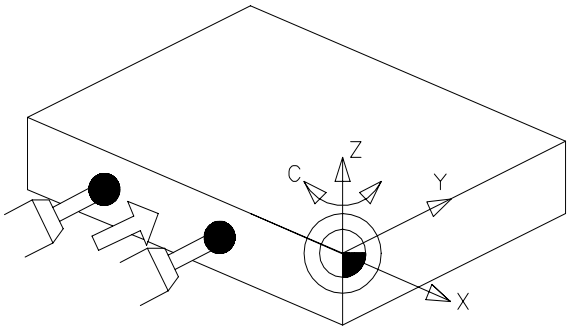
1 Die C-Achse ist 90 Grad gedreht und rotiert um die Y-Achse, anstatt um die Z-Achse.
Zum Ausrichten eines aufgespannten Werkstückes auf einen um die Y-Achse drehenden Rundtisch (C-Achse) genügt die Messung von zwei Punkten auf der X-Achse:

- der Rotationswinkel ist bezogen auf die X-Achse.
- das Werkstück dreht sich um die X-Achse.
- die Werkzeugachse mit dem Messtaster ist in die Z-Achse.





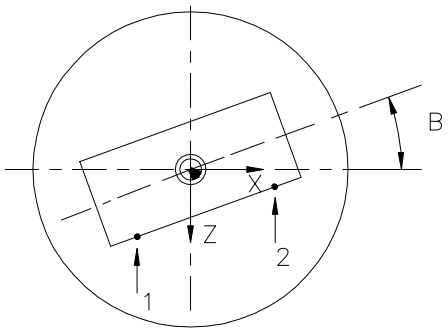
2 Zum Ausrichten eines aufgespannten Werkstückes auf einen um die Z-Achse drehenden Rundtisch (C-Achse) genügt die Messung von zwei Punkten auf der X-Achse:
- der Rotationswinkel ist bezogen auf die X-Achse.
- das Werkstück dreht sich um die X-Achse.
- die Werkzeugachse mit dem Messtaster ist in die Y-Achse.



Ausrichten eines Werkstücks auf einem Rundtisch (B1=,C1=)
Der Winkel der das Werkstück mit der X-Achse oder Y-Achse bildet, wird automatisch von der CNC berechnet und kann zum Drehen des Tisches herangezogen werden, um das Werkstück in eine Lage parallel zur X-Achse oder zu Y-Achse zu bringen.

Wenn das Werkstück am Anfang einen Winkel mit der X-Achse oder Y-Achse bildet, so kann dieser Winkel mit dem Wort B1= oder C1= mit programmiert werden.

Wenn B1= oder C1= nicht programmiert ist, so wird an seiner Stelle automatisch B1=0 oder C1=0 verwendet.



Korrigieren der Werkzeugmaße (T)
Die Funktion G50 erlaubt den Eintrag in den Werkzeugspeicher neuer, aus der erfassten Korrekturwerten hergeleiteten Werkzeugmaße.

Multiplikationsfaktor für Werkzeugmaße (I,J,K,X1=)
Der Multiplikationsfaktor für den Werkzeugradius ist X1=.

Der Multiplikationsfaktor für die Längenkorrektur ist von der wirksamen, durch G17, G18 bzw. G19 definierten Hauptebene abhängig.

K...	für Differenz in Z	(G17-Ebene wirksam)
J...	für Differenz in Y	(G18-Ebene wirksam)
I...	für Differenz in X	(G19-Ebene wirksam)

Der Multiplikationsfaktor kann einen positiven oder negativen Wert darstellen.
Wenn kein Multiplikationsfaktor angegeben ist, so wird an seiner Stelle automatisch der festvorgegebene Wert +1 verwendet.

Beispiele

Beispiel 1 Korrigieren einer gespeicherten Nullpunktverschiebung

N... G50 X1 I0.8 N=54	Die X-Koordinate der G54-Verschiebung durch Multiplizieren des Korrekturwertes mit 0,8 ändern und den neuen X-Koordinatenwert von G54 in den Verschiebungsspeicher eintragen.

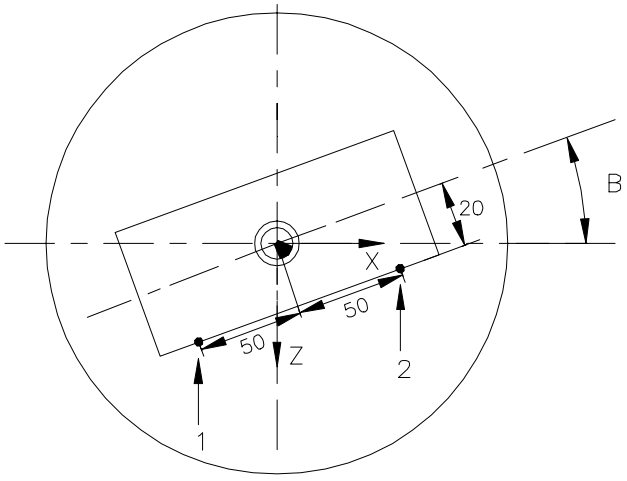
Beispiel 2 Korrigieren eines Werkzeugmaßes

N... G50 T5 L1=1 K0.97 R1=1	Die Länge von Werkzeug 5 durch Multiplizieren der Differenz in Z (Werkzeug in Z-Achse) mit 0,97 korrigieren und das neue Maß in den Werkzeugspeicher eintragen.

Beispiel 3 Ausrichten eines auf einen Rundtisch gespannten Werkstücks

Ein auf einen Rundtisch gespanntes Werkstück soll parallel zur X-Achse ausgerichtet werden. Mit Hilfe eines Messtasters werden zwei Punkte auf dem Werkstück gemessen, wonach der Rundtisch entsprechend der errechneten Winkellage verstellt wird.

Die Steuerung weiß, wenn zweimal ein G45 und einmal ein G50 programmiert ist, dass das Ausrichten von einem Rundtisch gemeint ist.

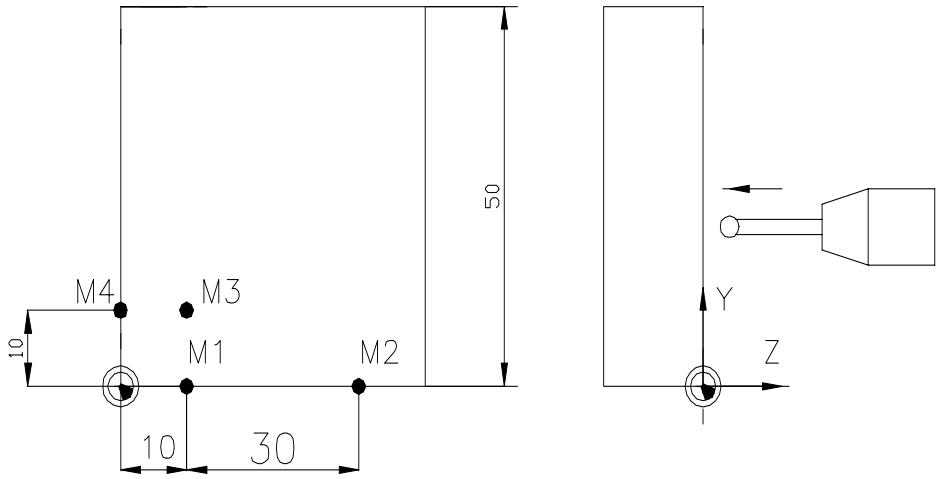


N50003	
N1 G17	Bearbeitungsebene festlegen
N2 G54	Nullpunkt setzen
N3 T1 M6	Messtaster einwechseln
N4 M27	Messtaster aktivieren
N5 G45 X-50 Y-20 Z0 C0 J1	Punkt 1 messen
N6 G45 X50 Y-20 Z0 J1	Punkt 2 messen
N7 G50 C1 N=54	Nullpunktverschiebungswert in der C-Achse um den errechneten Winkel korrigieren
N8 M28	Messtaster deaktivieren
N9 G54	Nullpunkt setzen
N10 G0 Z100 C0	Werkzeug zurückziehen und Rundtisch auf C0 drehen

Bemerkung:

N7 G50 C1 N=54 C1=30	Wenn im Satz N7 C1=30 zugefügt wird, dreht sich den Tisch 30 Grad extra in bezug auf die X-Achse.

Beispiel 4 Ermitteln des Nullpunktes

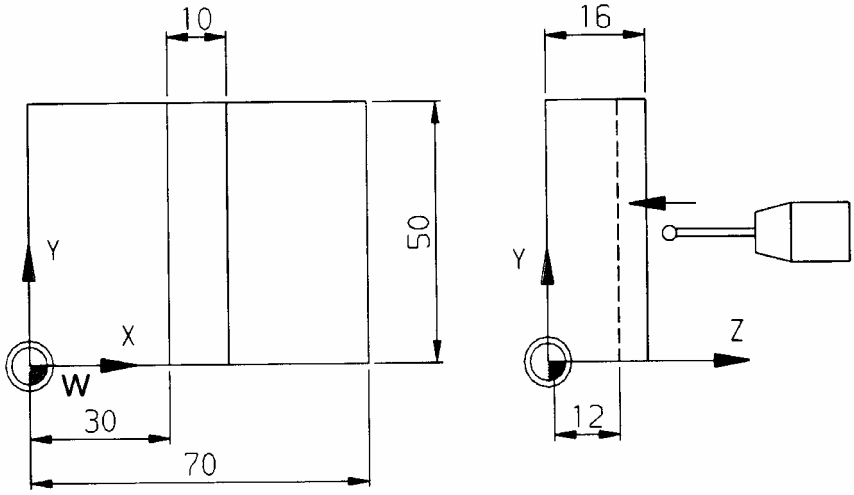


Der Messtaster befindet sich in der Z-Achse. Das Werkstück ist auf einen um die Z-Achse drehenden Rundtisch gespannt. Es werden fünf Punkte (M1 bis M4 und nochmals M1) auf dem Werkstück gemessen: M1 und M2 dienen der Winkelbewegung, M3, M4 und M1 der Vermessung der Achspositionen.

Der Programmteil zur Ermittlung des Nullpunktes könnte so aussehen:

N50004	
N1 G54	Nullpunkt setzen
N2 G17	XZ-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N3 G0 X10 Y-10 Z10 T1 M6	Messtaster einwechseln und auf die programmierte Position fahren
N4 M27	Messtaster aktivieren
N5 G45 X10 Y0 Z-5 C0 J1	Punkt M1 messen
N6 G0 Z10	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N7 G45 X40 Y0 Z-5 J1	Punkt M2 messen
N8 G0 Z10	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N9 G50 C0 N=54	Nullpunktverschiebungswert in der C-Achse um den errechneten Winkel korrigieren
N10 G54	Nullpunkt setzen
N11 G0 C0	Rundtisch auf C0 drehen
N12 G45 X10 Y10 Z0 K-1	Punkt M3 messen, um die Position in der Werkzeugachse zu ermitteln
N13 G0 Z10	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N14 G45 X0 Y10 Z-5 I1	Punkt M4 messen, um die Position in der X-Achse zu ermitteln
N15 G0 Z10	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N16 G45 X10 Y0 Z-5 J1	Wieder Punkt M1 messen, um die Position in der Z-Achse zu ermitteln
N17 G0 Z50	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N18 G50 X1 Y1 Z1 N=54	Nullpunktverschiebungswerte in der X-, Y- und Z-Achse korrigieren
N19 G54	Korrigierten Nullpunkt setzen
N20 M28	Messtaster deaktivieren

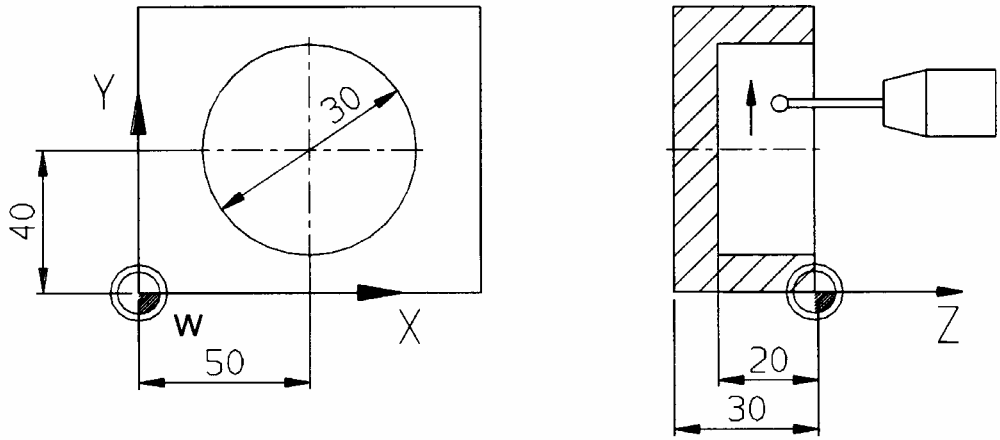
Beispiel 5 Korrigieren der Werkzeuglänge



Eine Nute soll gefräst, die Nuttiefe gemessen und die Werkzeuglänge korrigiert werden.

N90005	
N1 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N2 T1 M6 (Fräser R5)	Fräser (D=10 mm) einwechseln
N3 X35 Y60 Z12 S1000 M3	Spindel einschalten und Fräser auf den Anfangspunkt der Nute fahren
N4 G1 Y-10 F200	Nute fräsen
N5 G0 Z200 M5	Werkzeug zurückziehen und Spindel stillsetzen
N6 T2 M6 (Messtaster)	Messtaster einwechseln
N7 M27	Messtaster aktivieren
N8 G45 X35 Y25 Z12 K-1	Punkt in der negativen Richtung der Werkzeugachse messen
N9 G50 T1 L1=1	Die Länge von Werkzeug 1 wird in Abhängigkeit der errechneten Differenz in der Z-Achse korrigiert.
N10 M28	Messtaster deaktivieren
N11 Z200	Messtaster zurückziehen
N12 M30	Programm-Ende

Beispiel 6 Fräsen und Messen einer Bohrung



Eine Bohrung soll gefräst und mit dem Messtaster gemessen werden. Der Bohrungsradius wird auf Einhaltung der geforderten Maßtoleranz geprüft. Bei zu kleinem Radius wird die Bohrung nachbearbeitet, bei zu großem Radius wird das Werkstück zurückgewiesen und eine Fehlermeldung angezeigt.

Das betreffende Teileprogramm könnte so aussehen:

N50006	
N1 G54	Nullpunkt setzen
N2 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N3 T1 M6 (Fräser R5)	Fräser (D=10 mm) einwechseln
N4 G89 Z-20 B2 R15 K6 F300 S1000 M3	Festzyklus zum Fräsen der Bohrung definieren
N5 G79 X50 Y40 Z0	Bohrung fräsen
N6 G0 Z50 M5	Werkzeug zurückziehen und Spindel stillsetzen
N7 T2 M6 (Messtaster)	Messtaster einwechseln
N8 M19	Messtaster auf Messposition Drehen
M9 M27	Messtaster aktivieren
N10 G46 X50 Y40 Z-10 R15 I1 J1 F500 E5	Bohrung an vier Punkten messen
N11 G0 Z50	Messtaster zurückziehen um eine Kollision zu vermeiden
N12 G49 R.02 R1=2 N=19 E5	Prüfen, ob der Bohrungsradius nicht zu groß ist (größer dann 15+.02). Ist der Radius zu groß, Werkstück zurückweisen. Anzeige einer entsprechenden Meldung.
N13 G49 R2 R1=.02 N=15 E5	Prüfen, ob der Bohrungsradius nicht zu klein ist (kleiner dann 15-.02). Ist der Radius zu klein, Radiuswert im Werkzeugspeicher korrigieren und Bohrung Nachbearbeiten
N14 G29 E1 E1=1 N=21	Loch ist innerhalb des Toleranzbereiches, Sprung nach Programm-Ende
N15 G50 T1 R1=1	Werkzeugradius im Werkzeugspeicher korrigieren
N16 M28	Messtaster Deaktivieren
N17 G14 N1=3 N2=6	Sätze N3 bis N6 wiederholen, um die für die Bohrung geforderte Maßtoleranz gerecht zu werden
N18 G29 E1 E1=1 N=21	Sprung zum Programm-Ende
N19 M0 (BOHRUNG Außerhalb DES TOLERANZBEREICHES)	Programmausführung beenden und Anzeige einer entsprechenden Meldung.
N20 M30	Programm-Ende

5.29 G51/G52 Löschen/Aktivieren Palettennullpunktverschiebung

Festlegen des Werkstücknullpunktes mit gespeicherten Werten.

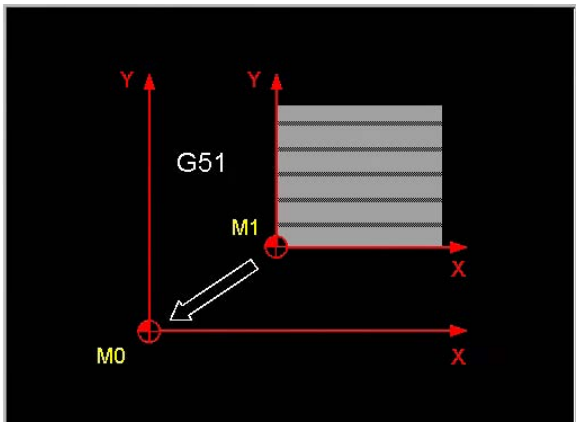
Format

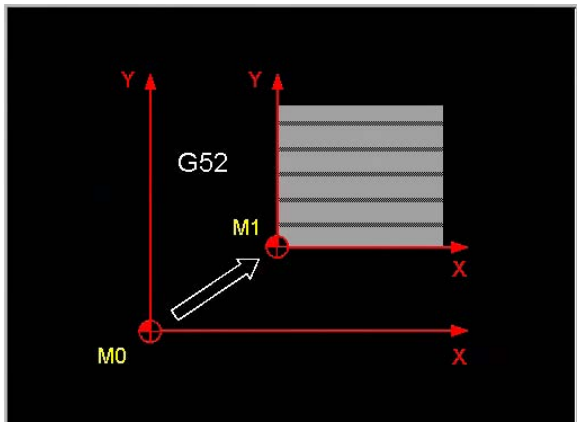
Aktivieren und deaktivieren nach Anwendung von G51:

G52

Löschen:

G51





Hinweise und Verwendung

Modalität

G51 und G52 sind zusammen Modal.

Löschen

Die Funktion G52 wird durch Softkey CNC rücksetzen oder durch Programmieren von G51 gelöscht.

Die Funktionen G51 und G52 bleiben nach Softkey Programm abbrechen, M30 oder nach Steuerung abschalten aktiv.

Andere Nullpunktverschiebungen.

Ist bereits eine Nullpunktverschiebung G54-G59 oder G54.[Nr.] aktiv, so ist G52 von dieser Verschiebung aus wirksam. Ist G52 aktiv, sind G54.[Nr.] von dieser Verschiebung aus wirksam.

Die G52 wird benützt für Automatisierungszwecke, wie zum Beispiel Paletten Steuerung. Die Werte für G52 werden im diesen fall gesetzt durch ein IPLC Programm.

Wenn MC84 = 0 steht G52 im ZO.ZO (Nullpunkt) Speicher.
Wenn MC84 > 0 steht G52 im PO.PO (Paletten Offset) Speicher.

In beiden Speichern können die Nullpunkte editiert werden.

5.30 G53/G54-G59 Löschen/Aktivieren Standard Nullpunktverschiebung

Die Nullpunktverschiebungen kann auf zwei verschiedene Weise getan werden:
1) MC84=0 mit G53/G54—G59
2) MC84>0 mit G53 und G54.<Nr.>

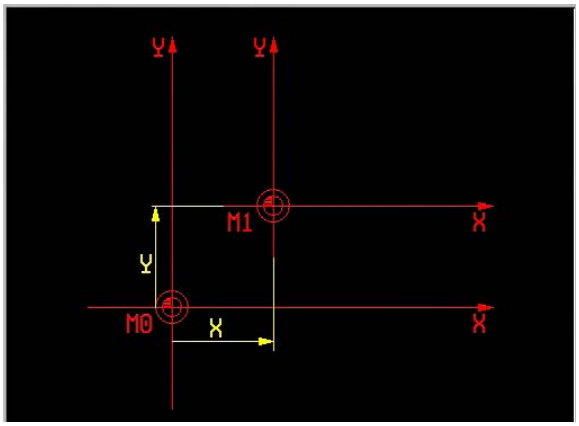
Zu der bisherigen Nullpunktverschiebungstabelle G54..G59 steht eine andere Nullpunktverschiebungstabelle G54 I[Nr.] mit maximal 99 Nullpunktverschiebungen zur Verfügung. Die entsprechende Nullpunktverschiebung wird mit der Maschinenkonstante MC84 angewählt.

Die Funktionalität ist gleich dem bisherigen Nullpunktverschiebungsspeicher G54..G59, jedoch mit folgenden Erweiterungen bzw. Unterschieden.

- 99 mögliche Nullpunktverschiebungen im Nullpunktverschiebungsspeicher
- Kennung Nullpunktverschiebungsspeicher Ze.Ze (MC84 > 0)
- Programmierung (Verschiebungswerte) der Nullpunktverschiebung im NC-Programm
- Programmierung eines Drehwinkels (B4=) in der Nullpunktverschiebung
- Programmierung der Nullpunktverschiebung mit einem Index (G54 I[Nr.])
- Kommentareingabe im Nullpunktverschiebungsspeicher

5.30.1 G53/G54---G59 Löschen/Aktivieren Standard Nullpunktverschiebung (MC84=0)

Verschieben des Werkstücknullpunktes auf eine neue Position, deren Koordinatenwerte im Nullpunktspeicher (unter der betreffenden Nummer) gespeichert sind.



G	NP-Verschiebung aktivieren
X	Nullpunktkoordinate
Y	Nullpunktkoordinate
Z	Nullpunktkoordinate
A	Nullpunktwinkel
B	Nullpunktwinkel
C	Nullpunktwinkel

Nur G54

Format

Aktivieren:

G54 {X..} {Y..} {Z..} {A..} {B..} {C..}
G55, G56, G57, G58 oder G59

Löschen:

G53

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G51/G52, G92, G93

Maschinennullpunkte

Wenn eine Werkzeugmaschine mehrere Aufspannstationen oder Rundtische hat, so ist die Angabe mehrerer Nullpunkte notwendig. Die Nullpunkte beziehen sich immer auf den geometrischen Maschinennullpunkt (MO). Die Entfernungen in den Achsen, gemessen vom Nullpunkt MO aus, geben die Lage dieser Nullpunkte an und werden in den Nullpunktverschiebungsspeicher abgelegt, gemeinsam mit der kennzeichnenden G-Funktion.

Eintragen in Nullpunktverschiebungsspeicher

Für die Eintragung der Verschiebungswerte in den Nullpunktspeicher gibt es 2 Möglichkeiten:

- Die Werte der Nullpunktverschiebungen G54 – G59 werden vor der Programmausführung über das Bedienfeld oder von einem Datenträger aus in den Nullpunktverschiebungsspeicher eingegeben.
- Die Werte der Nullpunktverschiebung G54 X.. Y.. Z.. A.. B.. C.. werden in einem NC-Programmsatz programmiert. Bei der Bearbeitung des Programms werden diese programmierten Werte in den Nullpunktverschiebungsspeicher übernommen und aktiviert.

G52-Nullpunktverschiebung

G52 beeinflusst die Funktionen G53...G59 nicht. Ist G52 aktiv, sind G54..G59 von dieser Verschiebung aus wirksam.

Absolute / Inkrementelle Nullpunktverschiebungen G92/G93

Eine programmierte Nullpunktverschiebung (G92 oder G93) wird von einer der Funktionen G53...G59 gelöscht.

Vergrößern / Verkleinern, Spiegeln und Achsendrehung (G73, G92/G93)

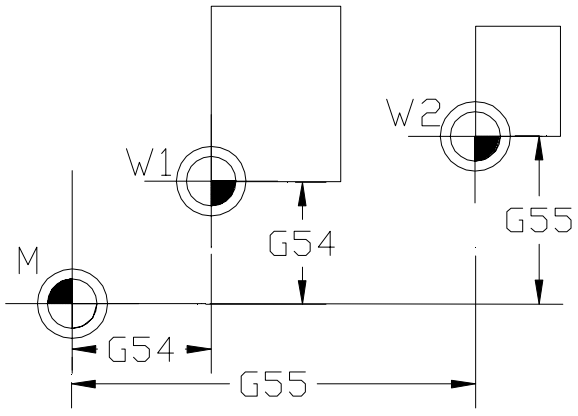
Der Einsatz einer der Funktionen G53...G59 in einem Programmabschnitt, der vergrößert/verkleinert, gespiegelt oder gedreht werden soll, ist gestattet. Die Nullpunktverschiebung erfolgt im Koordinatensystem der Werkzeugmaschine und wird nicht von der programmierten Koordinatenänderung beeinflusst.

Löschen

Mit Softkey CNC rücksetzen und durch Programmieren von G53 werden G54...G59 automatisch gelöscht.

Mit Softkey Programm abbrechen, M30 oder Steuerung abschalten werden die Funktionen G54...G59 nicht gelöscht.

Beispiel.



N60 G54	Auswahl des Nullpunktes W1. Seine Koordinaten (X40, Y100, Z300) werden aus dem Nullpunktverschiebungsspeicher geholt. Alle programmierten Koordinaten werden von W1 aus gemessen.

N600 G55	Auswahl des Nullpunktes W2. Seine Koordinaten (X200, Y100, Z100) werden aus dem Nullpunktverschiebungsspeicher geholt. Nullpunkt W1 wird gelöscht und W2 wird aktiviert. Folglich werden alle programmierten Koordinaten von W2 aus gemessen.
N700 G53	Ausschalten des Nullpunktes W2. Die Koordinaten (X0, Y0, Z0) werden aus dem G53 Nullpunktverschiebungsspeicher geholt. Nullpunkt W2 wird gelöscht und M wird aktiviert. Folglich werden alle programmierten Koordinaten von M aus gemessen.

5.30.2 G54 Erweiterte Nullpunktverschiebung (MC84>0)

Verschieben des Werkstücknullpunktes auf eine neue Position. Die Koordinatenwerte können in den Nullpunktverschiebungsspeicher eingetragen werden oder im NC-Programmsatz programmiert werden.

Format

Nullpunktverschiebung definieren und aufrufen:

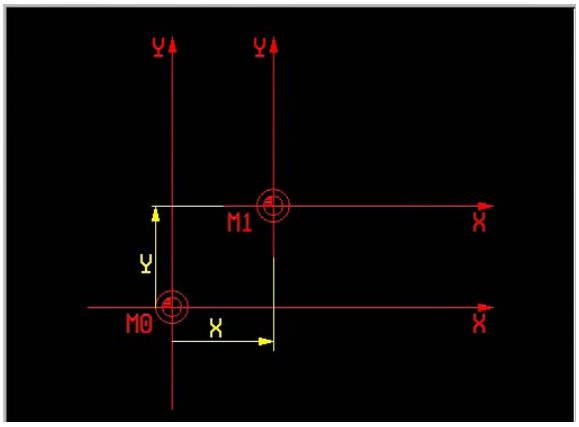
G54 I [Nr.] [Achskoordinaten] {B4=..}

Nullpunktverschiebung aufrufen:

G54 I[Nr]

Löschen:

G53




```
G    NP-Verschiebung aktivieren
X    Nullpunktkoordinate
Y    Nullpunktkoordinate
Z    Nullpunktkoordinate
A    Nullpunktwinkel
B    Nullpunktwinkel
C    Nullpunktwinkel
I    Nullpunktindex
B4=  Absoluter Drehwinkel
```

Eine Nullpunktverschiebung kann bis zu 6 Achskoordinaten enthalten.

Hinweise und Verwendung

Modalität

G53 bis zum G59 sind Modal.

Zugehörige Funktionen

G50, G51, G52, G53, G54 ... G59, G92, G93, G149, G150

Anzahl Nullpunkten

Die Anzahl der möglichen Nullpunktverschiebungen in der Tabelle wird durch ein Maschinenkonstante (MC84) festgelegt. (0< MC84 <99).

Ändern Maschinenkonstante MC84

Bei Vergrößern oder Verkleinern (MC84 > 0) wird die Nullpunktverschiebungstabelle angepasst. Die bestehenden Nullpunkte werden behalten. Erweiterte Nullpunkte werden initialisiert auf Null.

Achtung: Wenn MC84 Null gemacht wird, wird die Tabelle geändert (Ze.Ze nach ZO.ZO). Die neue Nullpunkttabelle wird initialisiert auf Null.

Eintragen in Nullpunktverschiebungsspeicher

Für die Eintragung der Verschiebungswerte in den Nullpunktspeicher gibt es 2 Möglichkeiten:

- Die Werte der Nullpunktverschiebungen G54 I[Nr.] werden vor der Programmausführung über das Bedienfeld oder von einem Datenträger aus in den Nullpunktverschiebungsspeicher eingegeben.
- Die Werte der Nullpunktverschiebung G54 I[Nr.] X.. Y.. Z.. A.. B.. C.. B4=.. werden in einem NC-Programmsatz programmiert. Bei der Bearbeitung des Programms werden diese programmierten Werte in den Nullpunktverschiebungsspeicher übernommen und aktiviert.

Achtung: **Wenn im Programmsatz keine neuen Nullpunktverschiebungswerte programmiert sind, dann werden den bereits im Speicher existierenden Nullpunktverschiebungswerte nicht überschrieben bzw. gelöscht. Die nicht programmierten Achskoordinaten werden aus dem Speicher genommen. Kollisionsgefahr!**

Kommentar

Zusätzlich kann jede Nullpunktverschiebung in der Tabelle einen Kommentar beinhalten.

Achsendrehung

Zusätzlich kann jede Nullpunktverschiebung in der Tabelle eine Achsendrehung beinhalten.
Zuerst wird die Verschiebung ausgeführt und dann das Koordinatensystem um den Winkel B4= gedreht.

Maschinennullpunkte

Wenn eine Werkzeugmaschine mehrere Aufspannstationen oder Rundtische hat, so ist die Angabe mehrerer Nullpunkte notwendig. Die Nullpunkte beziehen sich immer auf den geometrischen Maschinennullpunkt (MO). Die Entfernungen in den Achsen, gemessen vom Nullpunkt MO aus, geben die Lage dieser Nullpunkte an und werden in den Nullpunktverschiebungsspeicher abgelegt, gemeinsam mit der kennzeichnenden G-Funktion.

Nullpunktverschiebungsspeicher

Sämtliche Werte der Nullpunktverschiebungen G54 I[Nr.] müssen vor der Programmausführung über das Bedienfeld oder von einem Datenträger aus in den Nullpunktverschiebungsspeicher abgelegt werden.

G52-Nullpunktverschiebung

G52 beeinflusst die Funktionen G54.[Nr.] nicht. Ist G52 aktiv, sind G54.[Nr.] von dieser Verschiebung aus wirksam.

Absolute / Inkrementelle Nullpunktverschiebungen G92/G93)

Eine programmierte Nullpunktverschiebung (G92 oder G93) wird von einer der Funktionen G54 I[Nr.] gelöscht.

Vergrößern / Verkleinern, Spiegeln und Achsendrehung (G73, G92/G93)

Der Einsatz einer der Funktionen G54 I[Nr.] in einem Programmabschnitt, der vergrößert/verkleinert, gespiegelt oder gedreht werden soll, ist gestattet. Die Nullpunktverschiebung erfolgt im Koordinatensystem der Werkzeugmaschine und wird nicht von der programmierten Koordinatenänderung beeinflusst.

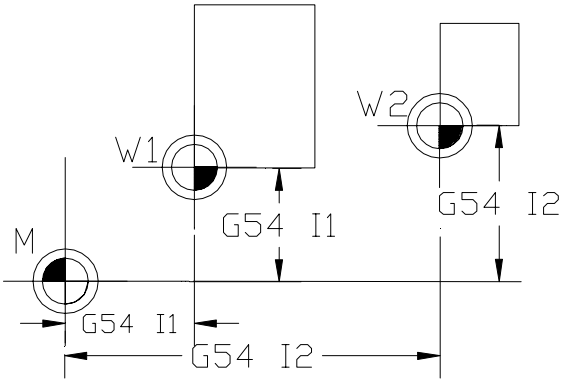
Löschen

Mit Softkey CNC rücksetzen und durch Programmieren von G53 werden G54 I[Nr.] automatisch gelöscht.

Mit Softkey Programm abbrechen oder M30 wird G54. I[Nr.] nicht gelöscht.

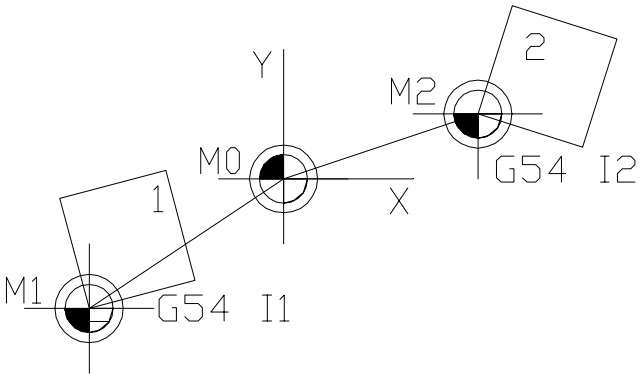
Beispiele

Beispiel 1



N60 G54 I1	Auswahl des Nullpunktes W1. Seine Koordinaten (X40, Y100, Z300) werden aus dem Nullpunktverschiebungsspeicher geholt. Alle programmierten Koordinaten werden von W1 aus gemessen.
N600 G54 I2	Auswahl des Nullpunktes W2. Seine Koordinaten (X200, Y100, Z100) werden aus dem Nullpunktverschiebungsspeicher geholt. Nullpunkt W1 wird gelöscht und W2 wird aktiviert. Folglich werden alle programmierten Koordinaten von W2 aus gemessen.
N700 G53	Ausschalten des Nullpunktes W2. Die Koordinaten (X0, Y0, Z0) werden aus dem G53 Nullpunktverschiebungsspeicher geholt. Nullpunkt W2 wird gelöscht und M wird aktiviert. Folglich werden alle programmierten Koordinaten von M aus gemessen.

Beispiel 2 Achsendrehung



Eintrag in die Nullpunkttabelle und Aufruf:

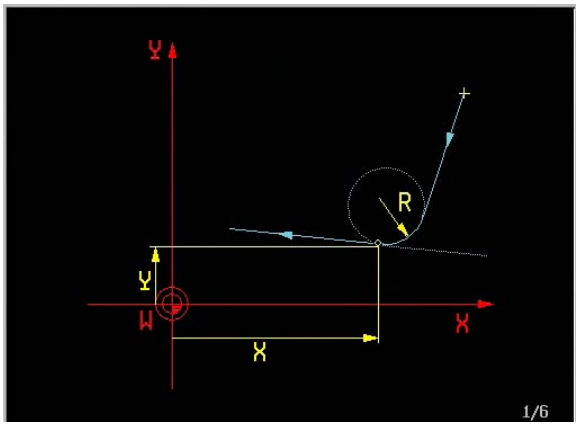
N60 G54 I1 X-42 Y-15 B4=14 (Z0 C0)	Die Nullpunktverschiebungswerte werden in die Nullpunkt-Verschiebungstabelle eingetragen. Werkstück 1 bearbeiten, alle programmierten Koordinaten werden von M1 aus gemessen.
N120 G54 I2 X10 Y24 B4=-17	Werkstück 2 bearbeiten, alle programmierten Koordinaten werden von M2 aus gemessen.

5.31 G61 Tangentiales Anfahren

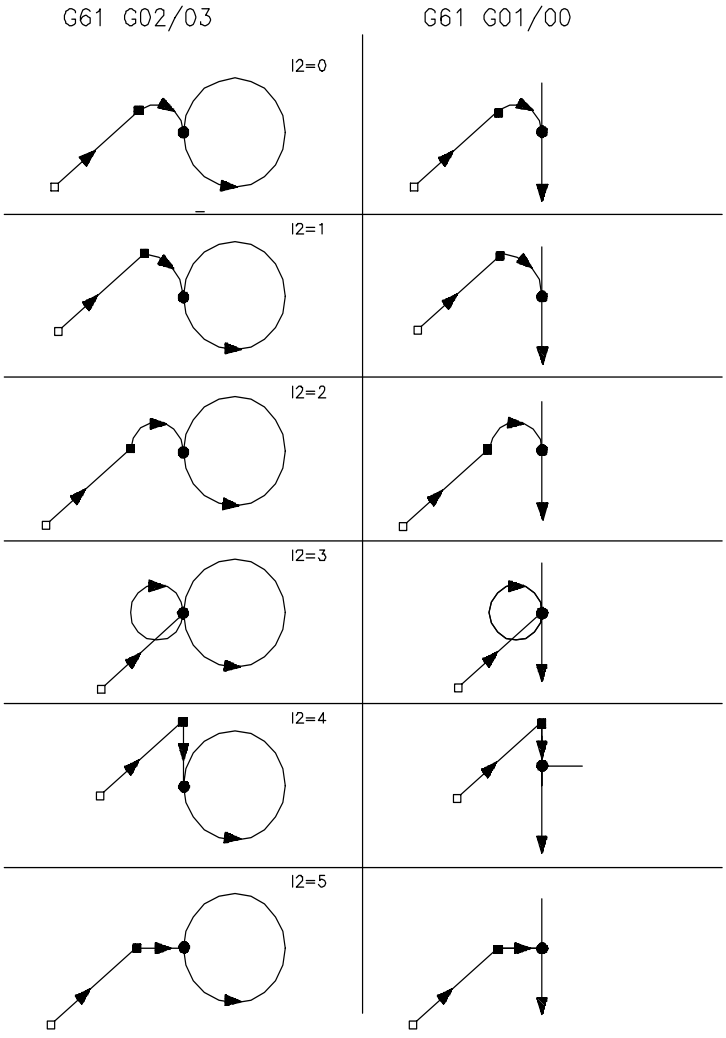
Programmieren einer tangentialen Anfahrbewegung zwischen einem Startpunkt und dem Startpunkt einer Kontur.

Format

G61 {I2=..} X... Y... Z... R... {Z1= oder Y1= oder X1=} {I1=} {F2=}
G61 {I2=..} B2=... L2=... Z... R... {Z1= oder Y1= oder X1=} {I1=} {F2=}




```
G    Tangentiales Anfahren
X    Konturstartpunkt
Y    Konturstartpunkt
Z    Konturstartpunkt
P    Punktedefinitionsnummer
R    Radius
Z1=  Startpunkt in Z
B2=  Polarwinkel
?90= Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
I1=  Linearbewegung 0=Eilg.,1=Vorsch.
I2=  ¼,½-Kreis,Helix,Konturp.,senkr.
L2=  Polarlänge
```



□ Aktuelle Position

■ Errechnete Startposition der Anfahrbewegung Zustellachse kann programmiert werden (Z1- für G17).

● Startposition der Kontur (X, Y, Z).

Z1= Starthöhe berechnete Anfangspunkt in Z
I1= Linearbewegung 0=Eilg.,1=Vorsch.
I2= Anfahrmethode
I2=0 mit Kreisbogen und tangierende Linie zum Endpunkt
I2=1 mit Viertelkreis
I2=2 mit Halbkreis
I2=3 mit Helix
I2=4 Konturparallel
I2=5 Senkrecht

Hinweise und Verwendung

Startpunkt der Anfahrbewegung

Die Steuerung berechnet selbst einen Startpunkt. Die erste Bewegung ist eine Positionierung zum errechneten Startpunkt. Von hier aus erfolgt dann die tangentiale oder senkrechte Anfahrbewegung.

Höhe des Startpunkt in der Werkzeugachse

Der Höhe des Startpunktes von der Kontur in der Werkzeugachse wird bestimmt durch Z (in G17). Der Hohe des Startpunktes der Anfahrbewegung in der Werkzeugachse wird bestimmt durch Z1 (in G17). Durch eine Differenz zwischen
Z und Z1= kann eine schräge Anfahrbewegung gemacht werden. (In G18 Y und Y1=)

Bewegung zum Startpunkt in Eilgang oder Vorschub I1=0/1

Positionierung zum errechneten Startpunkt in Eilgang.
I1=0: Eilgang (Grundstellung)
I1=1: Vorschub

Anfahrseite

Die Anfahrseite wird bestimmt durch die aktive Funktion G41/G42. Wenn G40 aktiv ist, wird angefahren, gleich wie G41.

Richtung der Kreisbewegung

Die Richtung der Kreisbewegung wird vom Startpunkt der Kontur und vom Startpunkt der tangentialen Anfahrbewegung bestimmt. Die Richtung der tangentialen Kreisbewegung wird in Abhängigkeit der Richtung der Konturlinearbewegung errechnet. Es wird immer eine kontinuierliche Bewegung zwischen der tangentialen Kreisbewegung und der Konturbewegung ausgeführt.

Radiuskorrektur

Die Radiuskorrektur (G41/G42) soll unmittelbar vor dem G61-Satz aktiviert werden. Die Korrektur wird während der Linearbewegung von aktueller Position zum berechnete Position ausgeführt.
Ist die Radiuskorrektur bereits wirksam, werden sowohl die Linear- als auch die Kreisbewegung mit Radiuskorrektur ausgeführt.

Senkrechte Anfahrbewegung

Bei der senkrechten Anfahrbewegung wird senkrecht zum Startpunkt der Kontur positioniert.

G1-Funktion

Falls nach dem G61-Satz keine G-Funktion programmiert worden ist, wird G1 nicht automatisch wirksam.

Einschränkung aktuelle Position wenn I2=0

Wenn der Abstand zwischen der aktuellen Position und dem Anfahrkreis größer ist als der Fräsradius, dann besteht die Anfahrbewegung aus einer Linie und einem Kreisbogen.
Wenn der Abstand zwischen der aktuellen Position und dem Anfahrkreis kleiner ist als der Fräsradius, dann wird I2=0 geändert in I2=1, und der Anfahrbewegung wird ein Viertelkreis.

Einschränkungen

Beim Programmieren von G61 gelten folgende Einschränkungen:

- G61 ist im ICP- und G64-Betrieb nicht erlaubt
- G61 ist im MDI-Betrieb nicht erlaubt
- G61 ist im G182-Betrieb nicht erlaubt

Nach den der Anfahrbewegung (G61) unmittelbar folgenden Sätze gelten bestimmte Einschränkungen. Nur folgende Funktionen sind zugelassen:

- G64
- G0, G1, G2, G3 mit Bewegungen in der Bearbeitungsebene.
- Wenn keine Bewegung gefunden wird, wird weiter gesucht..

Hinweis **Ab V410 kann der Ablauf von der G61, gegenüber frühere Versionen, anders sein.**

Hinweis: Der Einfahrbewegung (Kreis oder Gerade) muss vom Programmierer so gewählt werden, dass es bei der Werkstückbearbeitung zu keiner Konturverletzung kommt.

Programmierunterstützung

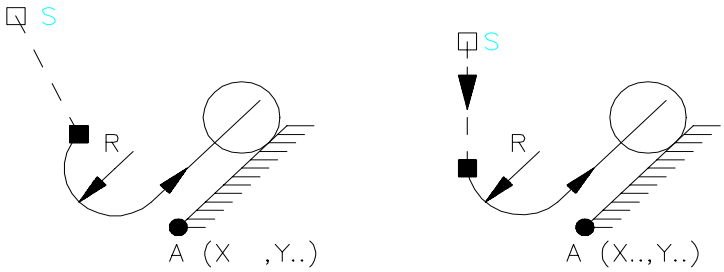
Die Funktionen "tangentiales Anfahren" (G61) und "tangentiales Wegfahren" (G62) sind in den folgenden Eingabemodi verfügbar:

- Freie Eingabe
- Unterstützte Eingabe

In UNTERSTÜTZTER EINGABE stehen dem Programmierer 6 statische Bilder als Eingabehilfe zur Verfügung. Die Unterstützungsbilder helfen zur Unterscheidung zwischen kartesischer, polarer und Punkteprogrammierung, sowie zwischen Radiuskorrektur links und rechts.

Beispiel:

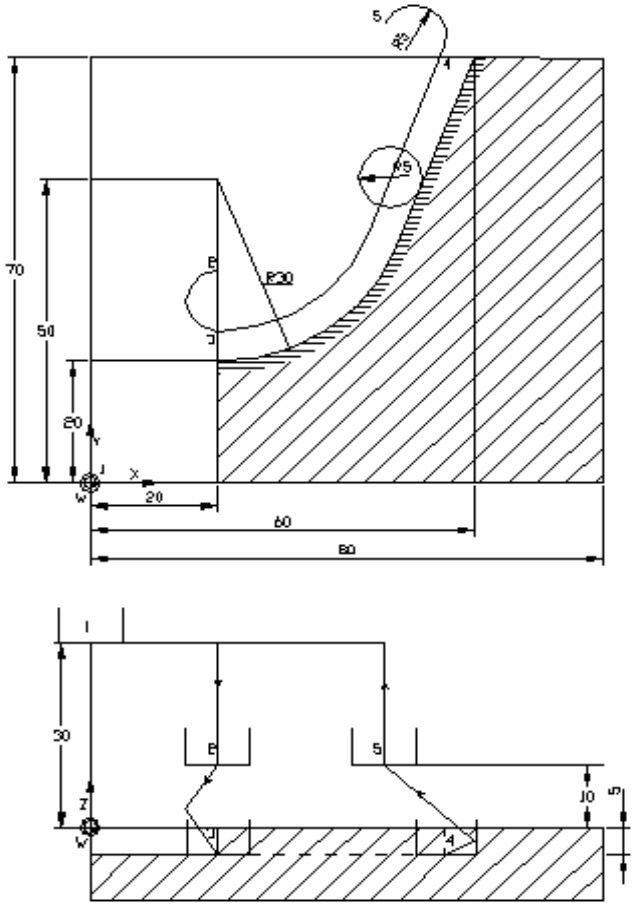
Beispiel 1



I2=2 I2=0

N33 G17	Arbeitsebene wird gesetzt. Die ganze Bewegung wird im eine Ebene ausgeführt.
N34 G0 X.. Y.. (S)	Anfangspunkt wird angefahren
N35 G41	Radiuskorrektur muss an die linke Seite liegen
N36 G61 I2=. I1=0 X.. Y.. R=5	Tangentiale Anfahrbewegung. Diese Bewegung wird in zwei Bewegungen getrennt. Erst eine Linie zum berechnete Position (mit Eilgang (I1=0) oder Vorschub (I1=1) und dann ein Kreisbogen.
N37 G64	Start einer Kontur Beschreibung

Beispiel 2



N1 G17	Bearbeitungsebene.
N2 T1 M6 (Fräser R5	Werkzeug Wechseln.
N3 F500 S1000 M3	Vorschub, Drehzahl und Drehrichtung.
N4 G0 X0 Y0 Z30	Anfangsposition anfahren. (Position 1: X0 Y0 Z30)
N5 G41	Radiuskorrektur links.

N6 G61 I2=2 X20 Y20 Z-5 Z1=10 R5 I1=0 F2=200

- Tangentiale Anfahrbewegung
- I2=2 Anfahrbewegung mit Halbkreis

- Der erste Teil der Anfahrbewegung ist eine Eilgangbewegung mit Positionierlogik zum Anfangspunkt des Halbkreises (Position 2: X.. Y.. Z10). Die Radiuskorrektur wird auf dieser Bewegung aktiviert.
  - Der Kreisbogen wird als Helix ausgeführt. Die Kontur fängt an Position X20 Y20 Z-5 an (Position 3: X20 Y25 Z-5).

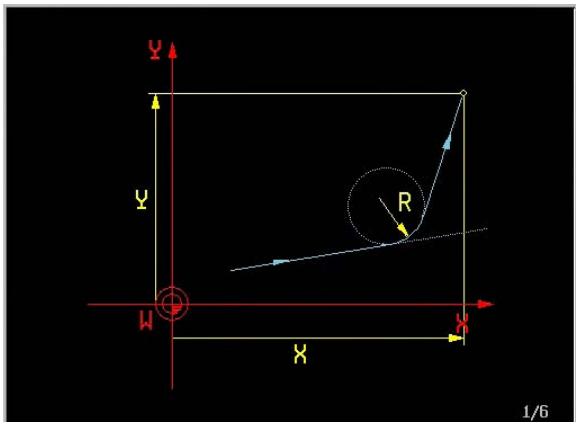
N7 G64	Start einer Konturbeschreibung.
N8 G3 I20 J50 R1=0	Kreisbewegung tangierend an eine Linie.
N9 G1 X60 Y60	Tangierende Linearbewegung
N10 G63	Ende einer Konturbeschreibung.

5.32 G62 Tangentiales Wegfahren

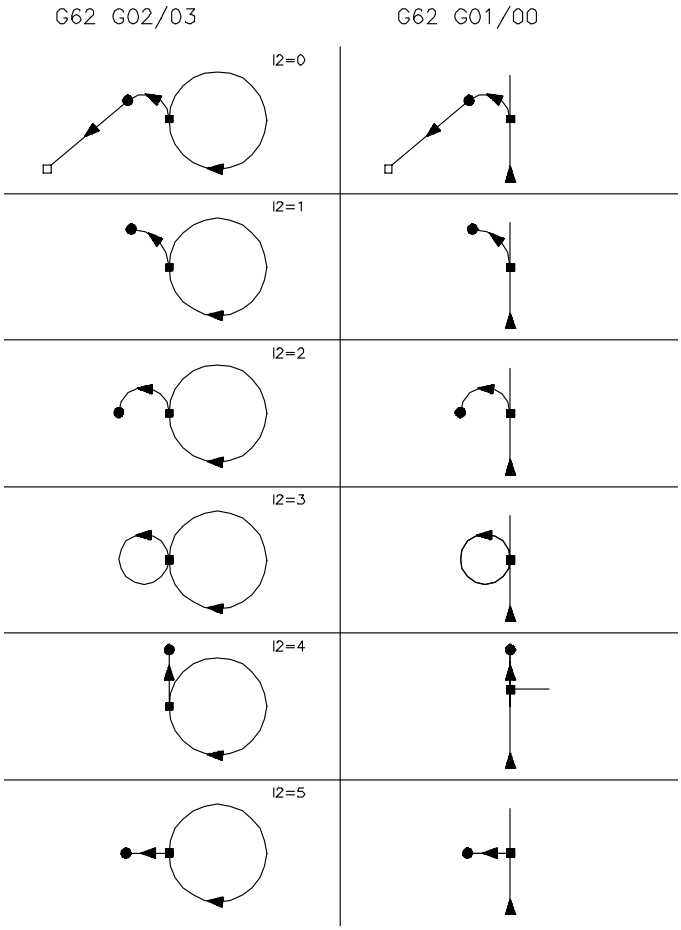
Programmieren einer tangentialen Wegfahrbewegung.

Format

G62 I2>0 Z1=... R... {I1=} {F2=}
G62 I2=0 X... Y... Z... Z1=... R... {I1=} {F2=}
G62 I2=0 B2=... L2=... Z... R... {I1=} {F2=}




```
G    Tangentiales Wegfahren
X    Endpunkt tangentiales Wegfahren
Y    Endpunkt tangentiales Wegfahren
Z    Endpunkt tangentiales Wegfahren
P    Punktedefinitionsnummer
R    Radius
Z1=  Startpunkt in Z
B2=  Polarwinkel
?90= Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
I1=  Linearbewegung 0=Eilg.,1=Vorsch.
I2=  ¼-,½-Kreis,Helix,Konturp.,senkr.
L2=  Polarlänge
```



■

Endposition der Kontur.

●

Errechnete Endposition im Ebene. Zustellachse Z (G17). Z1 kann programmiert werden. Wenn Z1 nicht programmiert ist, ändert sich die Höhe nicht.

□

Programmierte Endposition der Wegfahrbewegung (X, Y, Z) (nur I2=0).

Z1= Starthöhe berechnete Anfangspunkt in Z
I1= Linearbewegung 0=Eilgang,1=Vorschub.
I2= Wegfahrmethode
I2=0 mit Kreisbogen und tangierende Linie zum Endpunkt
I2=1 mit Viertelkreis
I2=2 mit Halbkreis
I2=3 mit Helix
I2=4 Konturparallel
I2=5 Senkrecht

Hinweis: Für das Verstehen von die G62 lesen Sie erst die G61.

Hinweise und Verwendung

Programmiervorschrift

Vor der G62 Satz muss eine Bewegung programmiert werden.

Radiuskorrektur deaktivieren (G40)

Die Radiuskorrektur wird in dem G62-Satz ausgeschaltet. Die Bewegung zum berechneten Position wird noch mit Radiuskorrektur ausgeführt.

Hinweis: **Ab V410 wird die Radiuskorrektur im G62 Deaktiviert.**

Hinweis: **Ab V410 kann der Ablauf von der G62, gegenüber frühere Versionen, anders sein**.

Einschränkungen

Beim Programmieren von G62 gelten folgende Einschränkungen:

- G62 ist im ICP- und G64-Betrieb nicht erlaubt
- G62 ist im MDI-Betrieb nicht erlaubt
- G62 ist im G182-Betrieb nicht erlaubt

Für die der Anfahrbewegung (G61) unmittelbar folgenden Sätze gelten bestimmte Einschränkungen. Nur folgende Funktionen sind zugelassen:

- G64
- G0, G1, G2, G3 mit Bewegungen in der Bearbeitungsebene

Programmierunterstützung

Die Funktionen "tangentiales Anfahren" (G61) und "tangentiales Wegfahren" (G62) sind in den folgenden Eingabemodi verfügbar:

- Freie Eingabe
- Unterstützte Eingabe

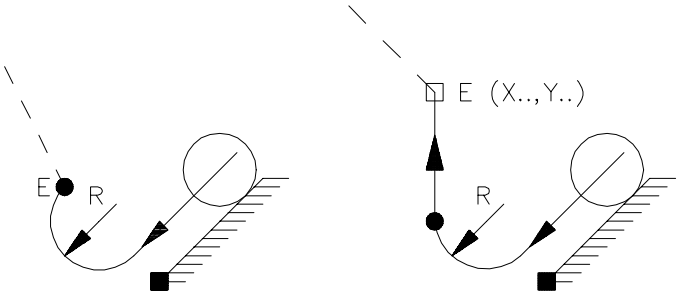
In UNTERSTÜTZTER EINGABE stehen dem Programmierer 6 statische Bilder als Eingabehilfe zur Verfügung. Die Unterstützungsbilder helfen zur Unterscheidung zwischen kartesischer, polarer und Punkteprogrammierung, sowie zwischen Radiuskorrektur links und rechts.

G1-Funktion

Falls nach dem G61-Satz keine G-Funktion programmiert worden ist, wird G1 nicht automatisch wirksam.

Beispiele

Beispiel 1

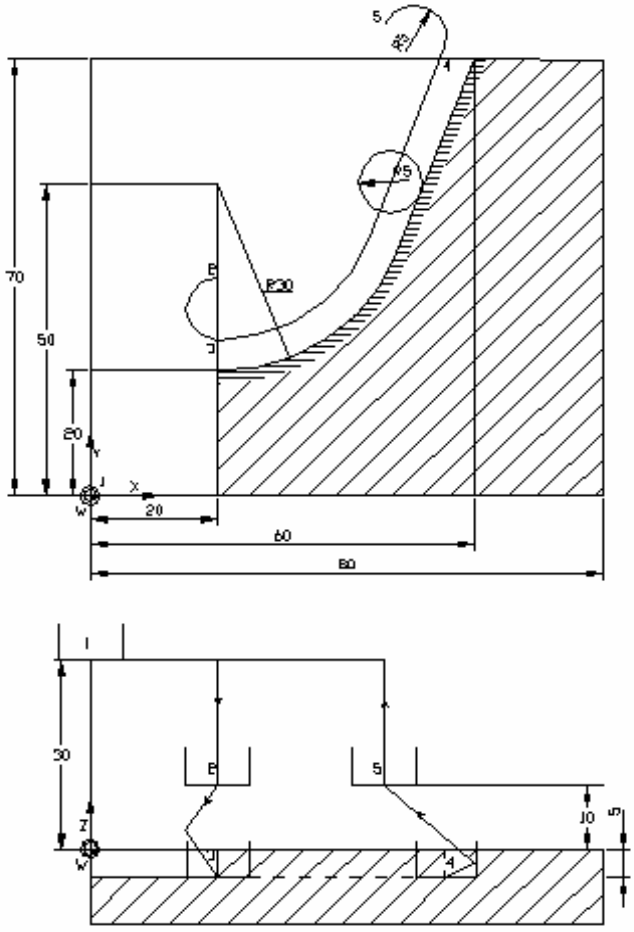


I2=2 I2=0

N51 X.. Y.. Letzte Konturbewegung.
N52 G63 Ende Konturbeschreibung.
N53 G62 I2=2 R5 oder G62 I2=0 X.. Y.. R5

(I2=2) Tangentiale Wegfahrbewegung. Diese Bewegung besteht aus einem Kreisbogen.
(I2=0) Tangentiale Wegfahrbewegung. Diese Bewegung wird in zwei Bewegungen getrennt. Erst ein Kreisbogen und dann eine Linie. Die Radiuskorrektur wird ausgeschaltet.

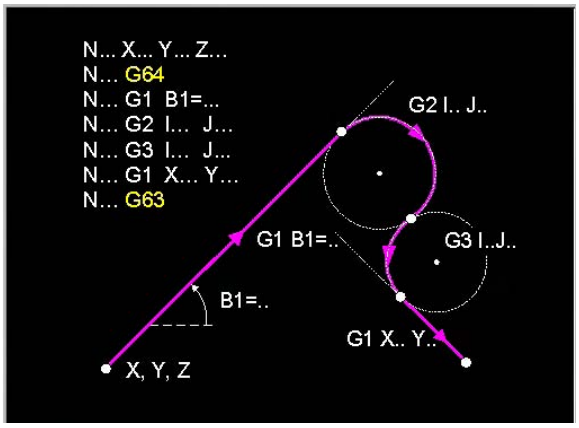
Beispiel 2

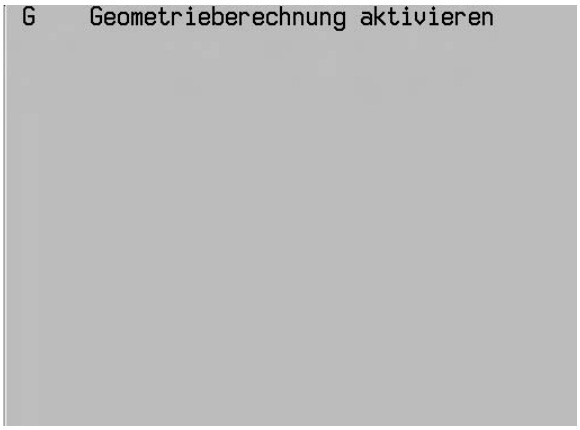


N1 G17	Bearbeitungsebene.
N2 T1 M6 (Fräser R5)	Werkzeug Wechseln.
N3 F500 S1000 M3	Vorschub, Drehzahl und Drehrichtung.
N4 G0 X0 Y0 Z30	Anfangsposition anfahren. (Position 1: X0 Y0 Z30).
N5 G41	Radiuskorrektur links.
N6 G61 I2=2 X20 Y20 Z-5 Z1=10 R5 I1=0 F2=200	- Tangentiale Anfahrbewegung - I2=2 Anfahrbewegung mit Halbkreis - Der erste Teil der Anfahrbewegung ist eine Eilgangbewegung mit Positionierlogik zum Anfangspunkt des Halbkreises (Position 2: X.. Y.. Z10). Die Radiuskorrektur wird auf dieser Bewegung aktiviert. - Der Kreisbogen wird als Helix ausgeführt. Die Kontur fängt an Position X20 Y20 Z0 an (Position 3: X20 Y25 Z-5)
N7 G64	Start einer Konturbeschreibung.
N8 G3 I20 J50 R1=0	Kreisbewegung tangierend an eine Linie.
N9 G1 X60 Y60	Tangierende Linearbewegung mit Endpunkt (Position 4: X.. Y.. Z-5).
N10 G63	Ende einer Konturbeschreibung.
N11 G62 I2=2 Z1=10 R5	- Tangentiale Wegfahrbewegung - I2=2 Wegfahrbewegung mit Halbkreis - Der Halbkreis wird als Helix ausgeführt. Starthöhe Z-Achse ist -5, Endhöhe ist 10. (Position 5: X.. Y.. Z10). Radiuskorrektur wird deaktiviert
N12 G0 X0 Y0 Z30	Mit Positionierlogik zurück zum Anfangspunkt (Position 1: X0 Y0 Z30).
N13 M30	Programm Ende.

5.33 G63/G64 Aufheben/Aktivieren der Geometrieberechnungen

G63 : Aufheben der Geometrieberechnungen und Umschalten auf die Programmierung vollständiger Sätze
G64 : Aktivieren der Geometrieberechnungen





Grundlagen der Geometrieanwendung

Zwischen G64 und G63 kann eine Kontur beschrieben werden. Dadurch, dass geradlinige und kreisförmige Bewegungen sich auf einfache Weise programmieren lassen ist es möglich, die erforderlichen Berechnungen für z.B. einen Schnittpunkt oder einen Tangentenpunkt der Steuerung zu überlassen.
Immer, wenn eine Berechnung erforderlich ist, werden minimal zwei Datensätze benötigt. Jeder Satz wird mit dem Standard G-Funktionen für geradlinige Bewegungen (G0 und G1) und kreisförmige Bewegungen (G2 und G3) sowie mit Angaben zum Definieren der Geraden oder der Kreise programmiert. Die Sätze brauchen nicht alle vorher genannten Daten zu enthalten. Bestimmte Sonderwörter (Anzeiger) erlauben es der Steuerung, die fehlenden Daten zu errechnen.
Im ersten Satz wird festgelegt, an welcher Stelle sich der Startpunkt befindet und welche Art von Endpunkt benötigt wird.
Im zweiten Satz werden die Daten für die Berechnung der Endpunktkoordinaten im ersten Satz bereitgestellt, z.B. als ein Tangentenpunkt oder Schnittpunkt zweier Elemente. Dieser Endpunkt ist zugleich der Startpunkt der zweiten Sätze.

Zwischen diesen Bewegungen lassen sich folgende Elemente einfügen:

- eine Fase (zwischen geradlinigen Bewegungen),
- eine Rundung (am Schnittpunkt sich schneidender Elemente),
- ein Verbindungskreis (am Tangentenpunkt von Elementen oder zwischen Elementen die sich nicht schneiden/tangieren)

Es kann vorkommen, dass die im zweiten Satz vorhandenen Daten nicht ausreichen um den Endpunkt im ersten Satz zu errechnen. In diesem Fall versucht die Steuerung, den Endpunkt der zweiten und der ersten Sätze aus den nächsten Sätzen (maximal 5) zu errechnen.

Format

G64 Aktivieren der Geometrieberechnungen
G0, G1, G2 oder G3 Geradlinige (G0/G1) und kreisförmige Bewegungen (G2/G3)
G63 Aufheben der Geometrieberechnungen

In diesem Kapitel werden nur die normalerweise verwendeten Formate aufgezählt. Eine ausführliche Beschreibung der möglichen Formate für G0/G1 und G2/G3 sowie Beispiele für die Geometrieanwendung finden Sie in einem Anhang am Ende dieser Anleitung.

Für sämtliche Formate wird angenommen, dass die G64-Funktion bereits in einem vorherigen Satz programmiert worden und somit wirksam ist.
Auch wird angenommen, dass die XY-Ebene wirksam ist. Sollte eine andere Ebene wirksam sein, sind die Formate entsprechend den Angaben unter Hinweise und Verwendung -EBENENAUSWAHL zu ändern.

Mögliche Parameter zwischen G64 und G63 Sätzen.

Gerade

```
G    Linearinterpolation
X    Endpunktkoordinate
Y    Endpunktkoordinate
Z    Endpunktkoordinate
I    Fasenlänge
X1=  Endpunkt zweites Element
Y1=  Endpunkt zweites Element
B1=  Winkel
B2=  Polarwinkel
I1=  Parallelverschiebung
J1=  1=Schnittpunkt links, 2=rechts
L2=  Polarlänge
P1=  Punktedefinitionsnummer
R1=  R1=0 Tangente
```

Kreis

```
G    Kreis im Uhrzeigersinn
X    Endpunktkoordinate
Y    Endpunktkoordinate
Z    Endpunktkoordinate
I    Kreismittelpunkt in X /Steigung X
J    Kreismittelpunkt in Y /Steigung Y
K    Kreismittelpunkt in Z /Steigung Z
R    Kreisradius
B1=  Winkel
B2=  Polarwinkel
B3=  Polarwinkel für Kreismittelpunkt
B5=  Winkel vom Kreisbogen
J1=  1=Schnittpunkt links, 2=rechts
L2=  Polarlänge
L3=  Polarlänge für Kreismittelpunkt
```

```
P1=  Punktedefinitionsnummer
R1=  R1=0 Tangente
```

Hinweise und Verwendung

Modalität

G64 iss modal mit G63

Aufheben

Die Geometrieberechnungen werden mit der Funktion G63 aufgehoben.
Danach müssen vollständige Sätze programmiert werden.
Im letzten Satz vor dem Aufheben der Geometrieberechnungen muss eine absolute Lage programmiert werden.

Einschaltzustand

Bei CNC rücksetzen wird G63 automatisch wirksam.

Zugelassene Funktionen

Zugelassene G-Funktionen, wenn G64-Funktion aktive ist:

G0/G1/G2/G3; G4; G40/G41/G42/G43/G44; G94/G95

Nicht zugelassene G-Funktionen, wenn G64-Funktion aktive ist:

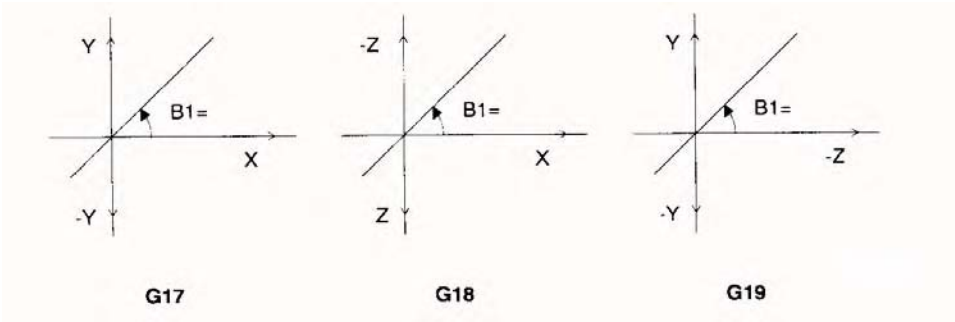
- Alle hier oben nicht genannte G-Funktionen
- Inkrementelle Programmierung (Kartesische und polar)
- Helix Interpolation
- Mehr als eine definierten Punkt im Satz
- Der M-Funktionen M6, M66 und M67

Ebenenauswahl

Die Ebene in der die Geometrieberechnungen durchgeführt werden, wird mit G17 (XY-Ebene), G18 (XZ-Ebene) oder G19 (YZ-Ebene) festgelegt.

Die Definition des Winkels B1= bezieht sich auf:

- die + X-Achse in der XY- oder der XZ-Ebene
- die – Z-Achse in der YZ-Ebene



Definition des Winkels in den verschiedenen Ebenen

Ein Hilfspunkt kann programmiert werden mit:

- X1= und Z1= in der XZ-Ebene
- Y1= und Z1= in der YZ-Ebene

Makros

Der Gebrauch der Geometrie Berechnungen ist im Makro gestattet. Alle Geometrie Sätzen zwischen G63 und G64 müsse im gleichem Makro stehen.

Wiederholfunktion

Der Gebrauch der Geometrie Berechnungen ist gestattet im Wiederhol-Sektion des Teilprogramms (G14 oder G29). Alle Geometrie Sätzen zwischen G63 und G64 müsse im gleicher Sektion stehen

Skalieren, spiegeln und Achsenrotation.

Zunächst aktivieren von Skalieren, Spiegeln oder Achsenrotation und danach der Geometrie Berechnungen ist gestattet.

Verweilzeit G4

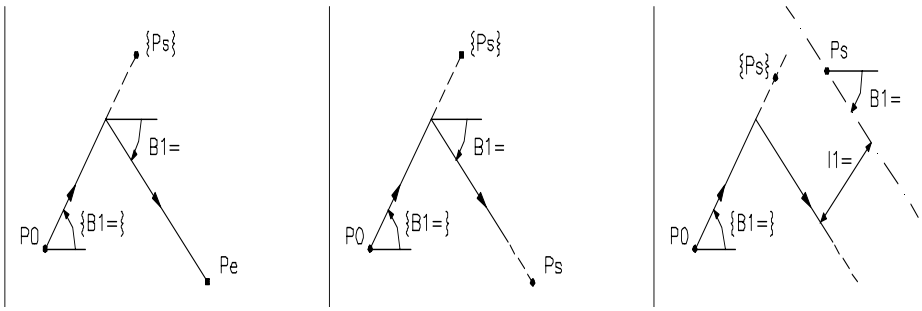
Bei G64 kann die Funktion G4 nicht verwendet werden.

Erklärung der mögliche Formate:

Für die Bilder in denen die Formate erläutert werden gelten folgende Vereinbarungen:

P0 = ein vom vorherigem Satz bekannter Startpunkt
Ps = ein Hilfspunkt auf einer Geraden oder einer Parallellinie
Pe = ein programmierter Endpunkt
M = ein programmierter Kreismittelpunkt
R = ein programmierter Kreisradius

5.33.1 Schnittpunkt zweier Geraden



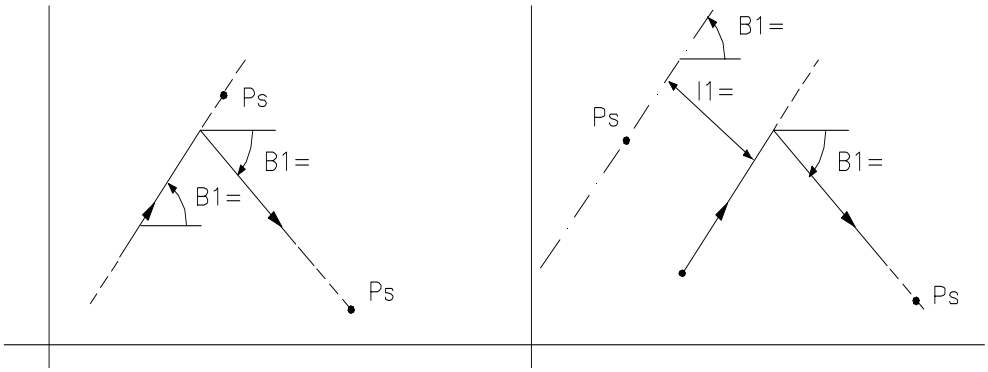
Schnittpunkt mit bekanntem Startpunkt (P0) für die erste Gerade

Mögliche Definitionen erste Gerade

N.. G1 {B1=..}	(Startpunkt und Winkel)
N.. G1 X{Ps} Y{Ps}	(Startpunkt und Hilfspunkt)

Mögliche Definitionen zweiten Gerade

N.. G1 B1=.. X{Pe} Y{Pe}	(Winkel und Endpunkt)
N.. G1 B1=.. X{Ps} Y{Ps}	(Winkel und Hilfspunkt)
N.. G1 X{Ps} Y{Ps} B1= I1=	(Hilfspunkt, Winkel und Parallelabstand)



Schnittpunkt mit unbekanntem Startpunkt für die erste Gerade

Mögliche Definitionen erste Gerade

N.. G1 {B1=} X{Ps} Y{PS}	(Hilfspunkt und Winkel)
N.. G1 B1= X{Ps} Y{Ps} I1=	(Hilfspunkt, Winkel und Parallelabstand)

Mögliche Definitionen zweiten Gerade

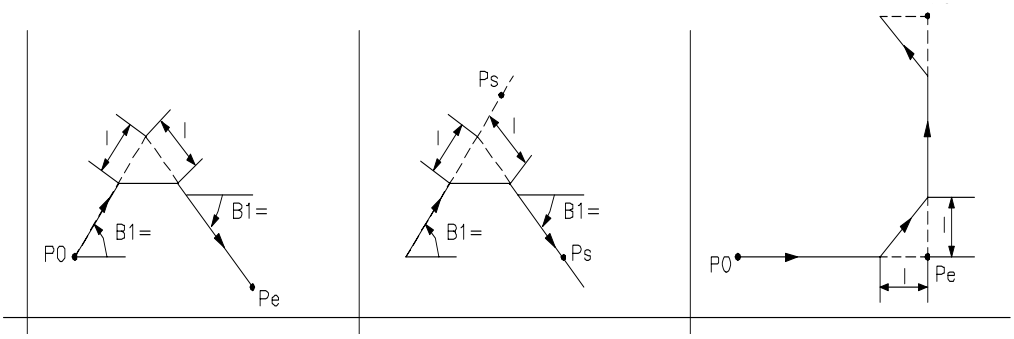
N.. G1 B1=.. X{Pe} Y{Pe}	(Winkel und Endpunkt)
N.. G1 B1=.. X{Ps} Y{Ps}	(Winkel und Hilfspunkt)
N.. G1 X{Ps} Y{Ps} B1= I1=	(Hilfspunkt, Winkel und Parallelabstand)

Hinweis: Der Schnittpunkt kann ebenfalls als Endpunkt programmiert werden, sofern er in der Zeichnung angegeben ist. Siehe unter **Hinweise und Verwendung** - ENDPUNKT.

Fase am Schnittpunkt zweier Geraden

Die Geraden werden entsprechend den Angaben im vorherigen Abschnitt programmiert.

Die Fase wird
- symmetrisch um den Schnittpunkt angeordnet,
- mit G1 und der Fasenbreite (I-Wort) programmiert



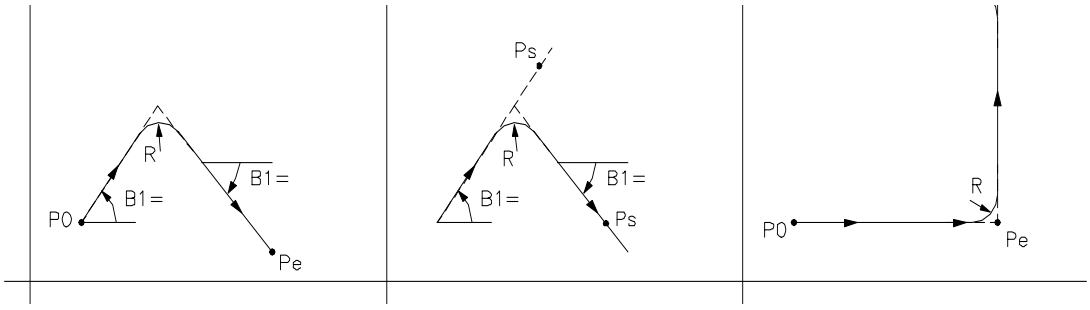
Fase zwischen zwei Geraden

N.. G1	Erste Gerade
N.. I..	Fase
N.. G1	Zweite Gerade

Rundung am Schnittpunkt zweier Geraden

Die Geraden werden entsprechend den Angaben im vorherigen Abschnitt programmiert.

Die Rundung
- tangiert an der Geraden im vorherigen und im nächsten Satz
- wird programmiert mit:
- G2 bzw. G3, zur Angabe der Bewegungsrichtung
- dem Rundungsradius (R-Wort)



Rundung zwischen zwei Geraden

N.. G1	Erste Gerade
N.. G2/G3 R..	Rundung
N.. G1	Zweite Gerade

Hinweis: Auch zwischen einer Geraden und einer Fase oder zwischen einer Fase und einer Geraden kann eine Rundung eingefügt werden.

N.. G1	Erste Gerade
N.. G2/G3 R..	Rundung
N.. I1=	Fase
N.. G2/G3 R..	Rundung
N.. G1	Zweite Gerade

5.33.2 Schnittpunktanzeiger

Bei der Berechnung des Schnittpunktes einer Geraden und eines Kreises oder zweier Kreise wird mit dem Wort J1= angegeben, welcher der beiden möglichen Schnittpunkte gemeint ist:

- J1=1: der linke Schnittpunkt (P1)
- J1=2: der rechte Schnittpunkt (P2) in Blickrichtung vom Kreismittelpunkt.

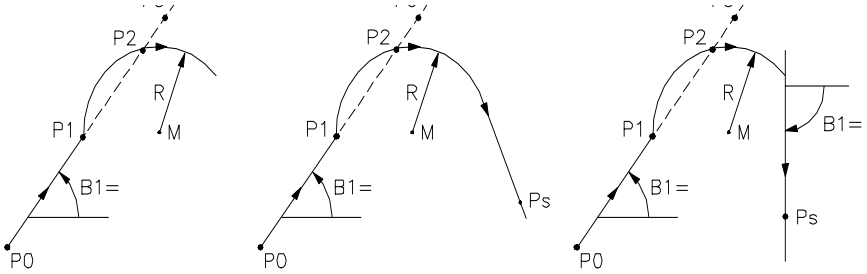
Bei einen Linie durch den Mittelpunkt

- J1=1: der kurze Abstand zum Startpunkt oder Endpunkt
- J1=2: der größere Abstand zum Startpunkt oder Endpunkt.

Bei einer Linie durch den Mittelpunkt, wobei der Startpunkt oder Endpunkt zusammenfällt mit dem Mittelpunkt. Die Bewegungsrichtung bestimmt

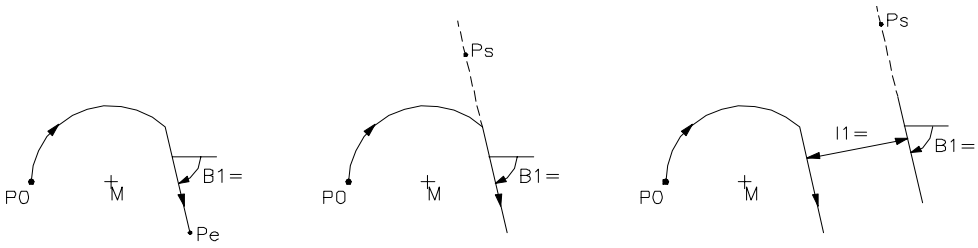
- J1=1: ist der erste Schnittpunkt
- J1=2: ist der zweite Schnittpunkt.

5.33.2.1 Schnittpunkt Gerade-Kreis oder Kreis-Gerade



Gerade an Kreis

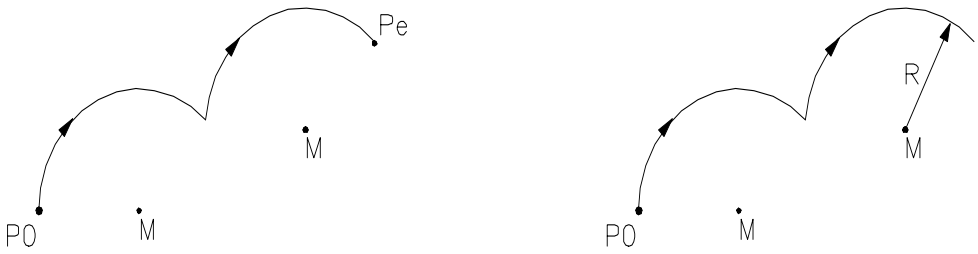
N.. G1 {B1=..} oder {Hilfspunkt} J1=1/2
N.. G2/G3 I.. J.. R..



Kreis an Gerade

N.. G2/G3 I.. J.. R.. J1=1/2
N.. G1 B1=.. {Hilfspunkt} oder {Endpunkt}

5.33.2.2 Schnittpunkt zweier Kreise



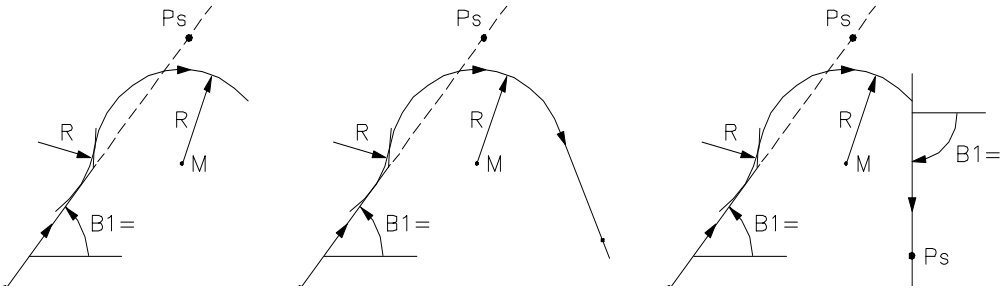
N.. G2/G3 I.. J.. {R..} J1=1/2
N.. G2/G3 I.. J.. R..

5.33.3 Programmieren einer Rundung

Eine Rundung tangiert immer an den Geometrieelementen (Geraden oder Kreis) im vorherigen und im nächsten Satz wird programmiert mit:

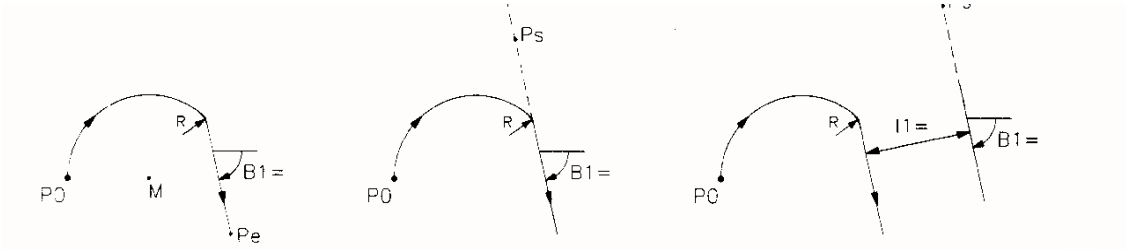
- G2 bzw. G3, zur Angabe der Bewegungsrichtung
- dem Rundungsradius (R-Wort)

5.33.3.1 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis oder Kreis-Gerade



Gerade an Kreis

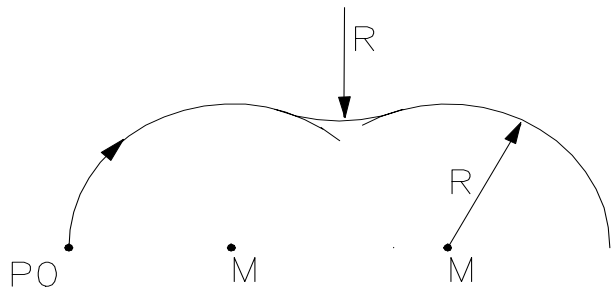
N..	G1	{B1=..} oder {Hilfspunkt}	J1=1/2		
N..	G2/G3	R..			
N..	G3/G2	I..	J...	R..	



Kreis an Gerade

N..	G3/G2	I..	J...	{R..}J1=1/2
N..	G2/G3	R..		
N..	G1	B1=..	{Hilfspunkt} oder {Endpunkt}	

5.33.3.2 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis

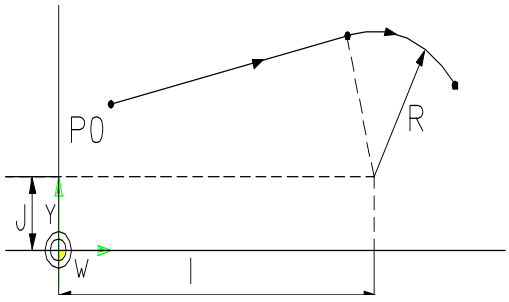


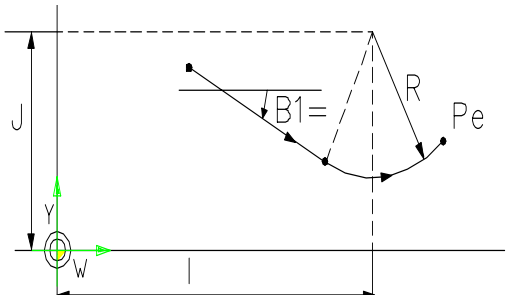
N..	G2/G3	I..	J..	{R..}	J1=1/2
N..	G3/G2	R..			
N..	G2/G3	I..	J..	R..	

5.33.4 Zwei miteinander tangierende Geometrieelementen

5.33.4.1 Tangentenpunktanzeiger

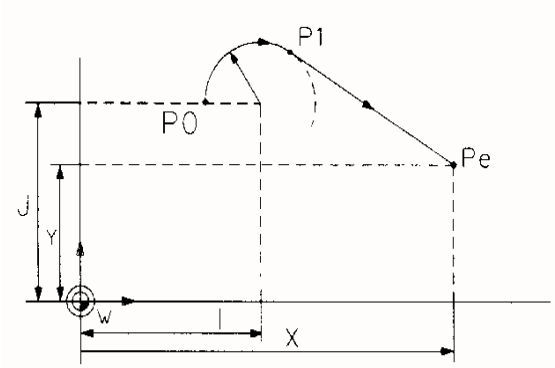
Das Wort R1=0 im ersten Satz dient zur Angabe, dass eine Gerade an einem Kreis tangiert, oder dass ein Kreis an einer Geraden oder an einem anderen Kreis tangiert.

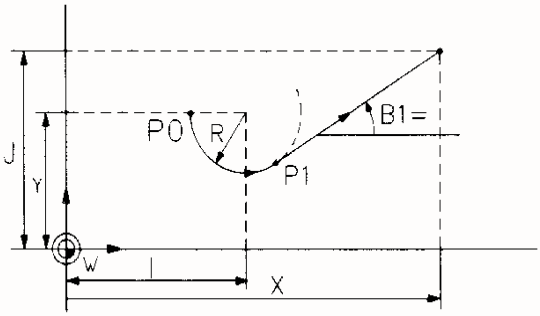




Gerade tangiert an Kreis

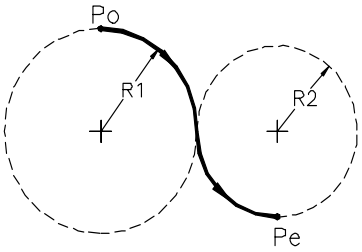
N.. G1 {B1=..} oder {Hilfspunkt} R1=0
N.. G2/G3 I.. J.. R..

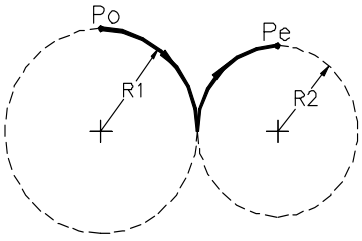




Kreis tangiert an Gerade

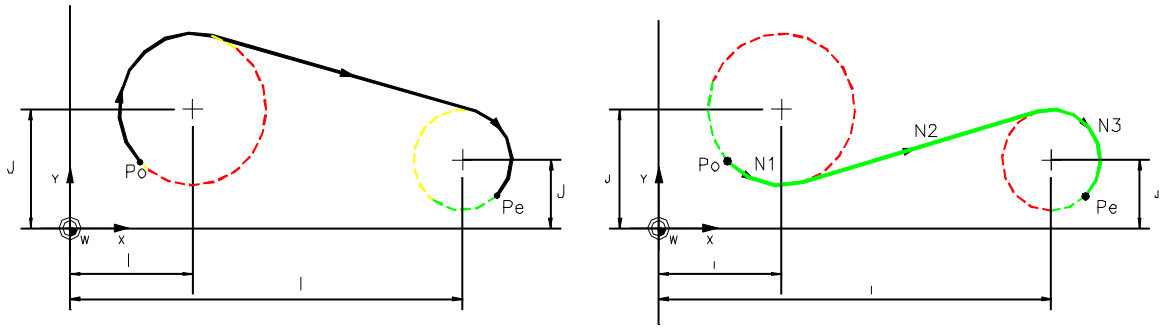
N.. G2/G3 I.. J.. {R..} R1=0
N.. G1 {B1=..} oder {Hilfspunkt} oder {Endpunkt}





Zwei miteinander tangierende Kreise

N.. G2/G3 I.. J.. {R..} R1=0
N.. G2/G3 I.. J.. R..



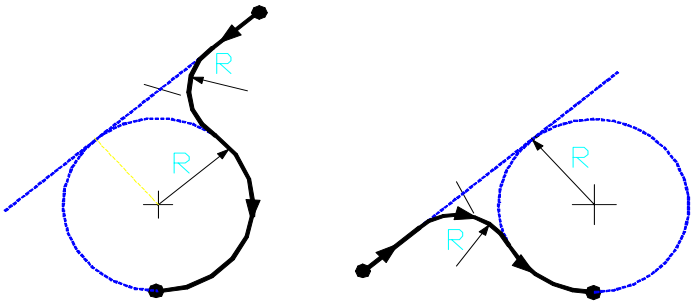
Gemeinsame Tangente an zwei Kreisen

N..	G2/G3	I..	J..	{R..}	R1=0
N..	G1				R1=0
N..	G2/G3	I..	J..	R..	

5.33.5 Verbindungskreise

Ein Verbindungskreis
- tangiert immer an den Geometrieelementen (Geraden oder Kreis) im vorherigen und im nächsten Satz;
- wird programmiert mit:
- G2 bzw. G3, zur Angabe der Bewegungsrichtung
- dem Kreisradius (R-Wort)

5.33.5.1 Verbindungskreis zwischen Geraden und Kreis oder zwischen Kreis und Geraden

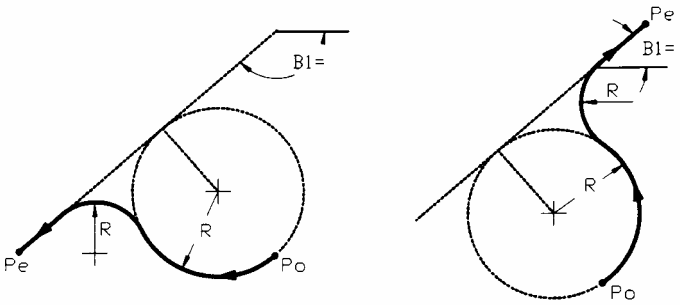


Gerade tangiert an Kreis

N..	G1	{B1=..} oder {Hilfspunkt}		R1=0
N..	G3/G2	R..		
N..	G2/G3	I..	J..	R..

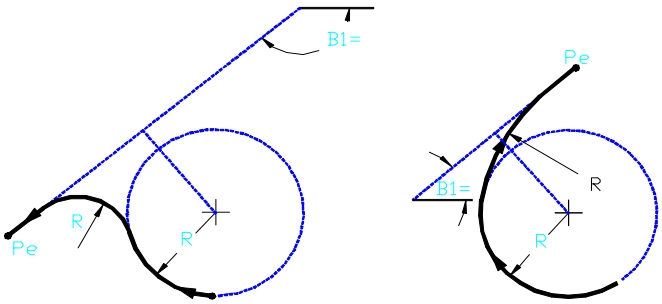
Gerade schneidet/tangiert Kreis nicht

N..	G1	{B1=..} oder {Hilfspunkt}		
N..	G3/G2	R..		
N..	G2/G3	I..	J..	R..



Kreis tangiert an Geraden

N..	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0
N..	G3/G2	R..			
N..	G1	{B1=..} oder {Hilfspunkt} oder {Endpunkt}			

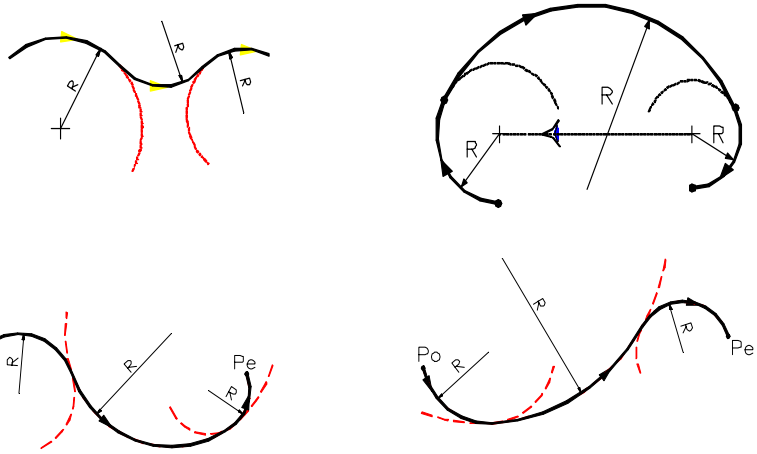


Kreis schneidet/tangiert Gerade nicht

N..	G2/G3	I..	J..	R..
N..	G3/G2	R..		
N..	G1	{B1=..} oder {Hilfspunkt} oder {Endpunkt}		

5.33.5.2 Verbindungskreis zwischen zwei nebeneinander liegenden Kreisen

Einfügen eines Verbindungskreises zwischen zwei nebeneinander liegenden Kreisen die sich nicht schneiden/tangieren. Die Art des Verbindungskreises wird durch die Drehrichtung auf den drei Kreisen bestimmt.

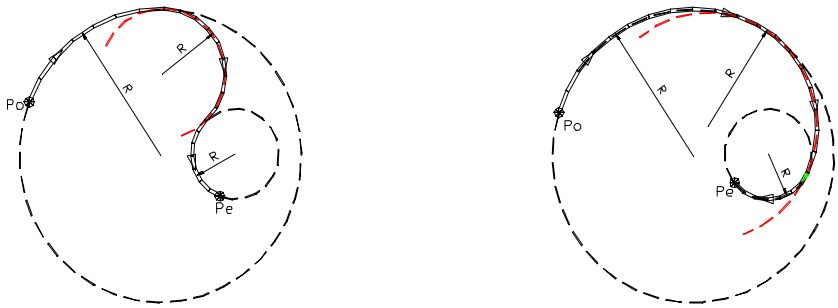


Für sämtliche Fälle gilt das gleiche Format:

N..	G2/G3	I..	J..	{R..}
N..	G3/G2	R..		
N..	G2/G3	I..	J..	R..

5.33.5.3 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt

Einfügen eines Verbindungskreises zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt und die sich nicht schneiden/tangieren. Die Art des Verbindungskreises wird durch die Drehrichtung auf den drei Kreisen bestimmt.



Für beide Fälle gilt das gleiche Format:

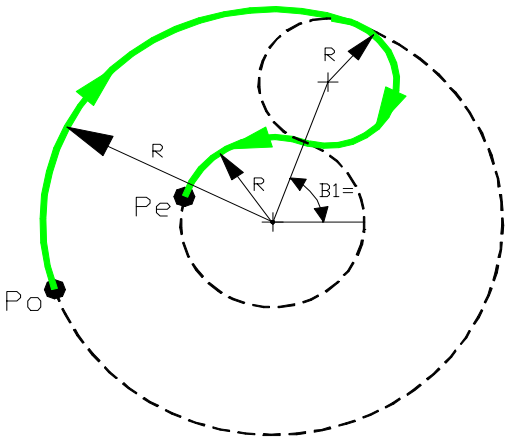
N..	G2/G3	I..	J..	{R..}
N..	G2/G3	R..		
N..	G2/G3	I..	J..	R..

5.33.5.4 Verbindungskreis zwischen zwei konzentrischen Kreisen

Zwei konzentrische Kreise sind ein Sonderfall von EIN KREIS INNERHALB DES ANDEREN. Hier fallen die Mittelpunkte beider Kreise zusammen. Mit dem Wort B1=.. wird der Winkel angegeben, der die Gerade durch den Kreismittelpunkt der konzentrischen Kreise und des Verbindungskreises mit der Hauptachse bildet. Diese zusätzliche Information wird in den Satz mit dem Verbindungskreis eingebunden.

Die Formate sind folgende:

Der Radius des Verbindungskreises ist bekannt



Zwei konzentrische Kreise

N..	G2/G3	I..	J..	{R..}
N..	G2/G3	R..	B1=..	
N..	G2/G3	I..	J..	

Der Radius des zweiten Kreises ist bekannt

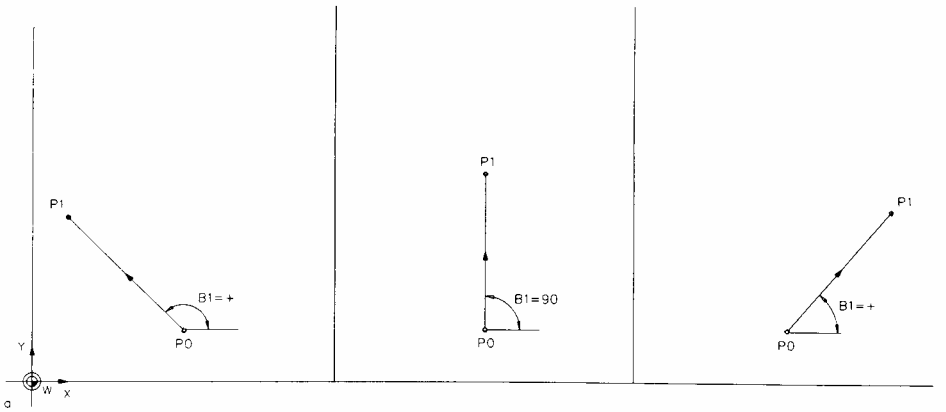
In diesem Fall wird der Radius des Verbindungskreises von der Steuerung errechnet.

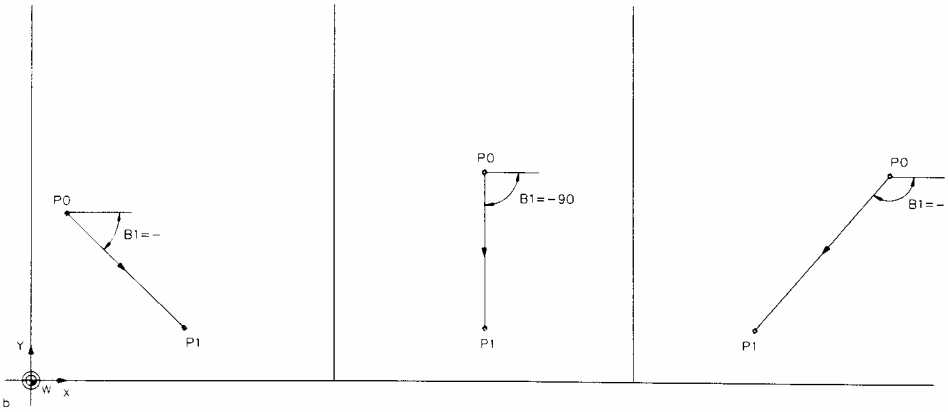
N..	G2/G3	I..	J..	{R..}
N..	G2/G3	B1=..		
N..	G2/G3	I..	J..	R..

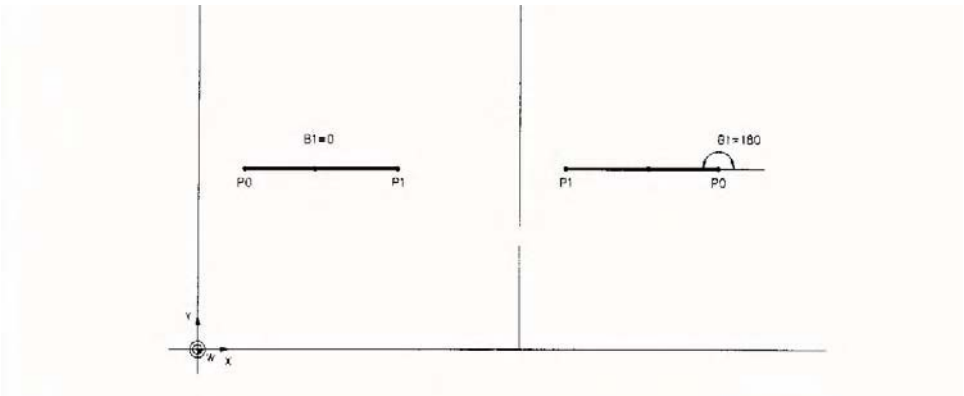
5.33.6 Gerade Definitionen

Programmieren des Winkels B1=

Häufig muss eine geradlinige Bewegung mit dem Winkel programmiert werden, der die Gerade mit der Hauptachse bildet. Der Winkel wird mit dem Wort B1=.. angegeben. Der Winkel muss in der Bewegungsrichtung programmiert werden, d.h. die Blickrichtung ist vom Startpunkt der ersten Bewegung auf ihren Endpunkt. Das Vorzeichen des Winkels bestimmt die Bewegungsrichtung und geht aus dem Bild hervor







Hinweis: Der Winkel muss richtig programmiert werden, anderenfalls dürfte der falsche Schnittpunkt ausgewählt werden.

Endpunkt

Ein Endpunkt wird programmiert mit:
- den absoluten kartesischen Koordinaten X und Y
- den Polarkoordinaten B2= und L2=
- einem vorher definierten Punkt P oder P1=

In bestimmten Fällen ist der Schnittpunkt zweier Elemente in der Zeichnung angegeben und lässt sich als ein Endpunkt programmieren. Es ist dennoch möglich, zwischen geradlinigen Bewegungen eine Fase oder zwischen sich schneidenden Elementen eine Rundung einzufügen.

Wenn der Schnittpunkt zweier Geraden als ein Endpunkt programmiert ist, so wird dieser Punkt als der Startpunkt für die nächste Bewegung betrachtet und kann programmiert werden mit einer Koordinate (X.. oder Y..), zwei Koordinaten (X.. und Y..) eine Koordinate und Winkel (x.. oder Y.. und B1=).

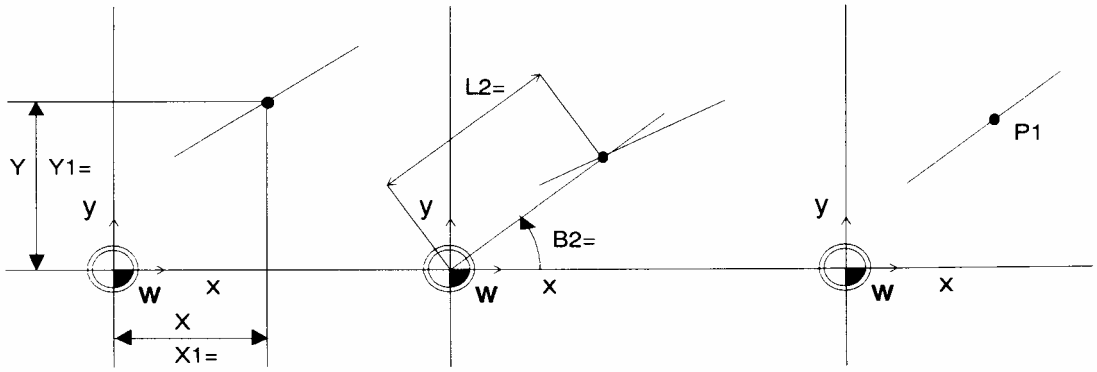
Eine horizontale oder vertikale Gerade kann auch programmiert werden mit nur eine Koordinate. Die andere Koordinate wird genommen aus dem vorhergehenden Satz. Wenn der Startpunkt von das erste Element unbekannt ist, muss der Winkel, der die Gerade macht mit der Hauptachse, zugefügt werden in dem Satz

Kreis Mittelpunkt

Der Kreis Mittelpunkt ist programmiert mit entweder die absoluten Kartesische Koordinaten (I, J, K..) oder mit Polarkoordinaten (B3=, L3=..).

Hilfspunkt

Wenn der Endpunktkoordinaten unbekannt sind, kann einander Punkt auf die gleiche Gerade benützt werden, um der Endpunkt zu berechnen.



X.. Y.. I1=0 B2= L2= I1=0 P1 I1=0 X1=.. Y1=
Definierung von Hilfspunkt.

Vier Formaten sind gestattet.:

N..	G1	{BI=..}	X1=..	Y1=..	
N..	G1	{B1=..}	X..	Y..	I1=0
N..	G1	{B1=..}	B2=..	L2=..	I1=0
N..	G1	{B1=..}	P..	I1=0	

Jeder Punkt auf die Gerade kann als Hilfspunkt benutzt werden. Die Koordinaten Können programmiert werden mit:

- die absoluter Kartesische Koordinaten X1=, Y1= oder X, Y
- die Polarkoordinaten B2=, L2=
- ein hervorgehenden definierte Punkt P oder P1=

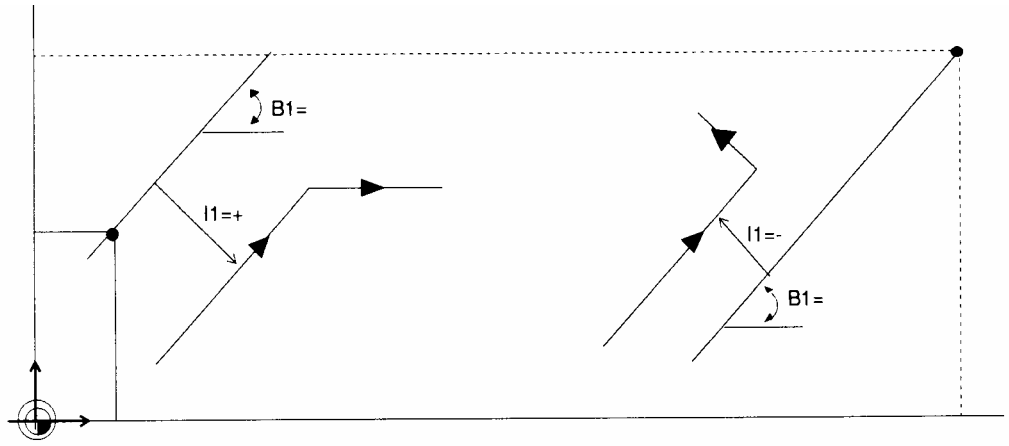
Hinweise:

1. Wenn die Endpunktkoordinaten nicht benützt werden kann, weil das Werkzeug bewegt zu dem Endpunkt, muss ein Hilfspunkt mit I1=0 programmiert werden.
2. Wenn ein Hilfspunkt ist programmiert und die Gerade ist noch nicht komplett definiert, muss der Winkel B1=, die der Gerade macht mit der Hauptachse, auch programmiert werden. Wenn einem Satz zuviel Informationen enthält, wird eine Fehlermeldung gegeben.

5.33.6.1 Parallele Gerade

Manchmal ist eine Gerade parallel zu einer bekannten Gerade. Der Abstand zwischen der gewünschte und der bekannte Gerade, ist programmiert mit das I1= Adresse. Das I1= Adresse hat ein Zeichen:

I1=+..:die Gerade **rechts** von der bestehenden Gerade.
I1=-..: die Gerade **links** von der bestehenden Gerade



Definierung die parallele Gerade

Den folgenden Formaten sind möglich:

N..	G1	B1=..	X..	Y..	I1=+/-..
N..	G1	B1=..	B2=..	L2=..	11=+/-..
N..	G1	B1=..	P..	P1=..	I1=+/-..

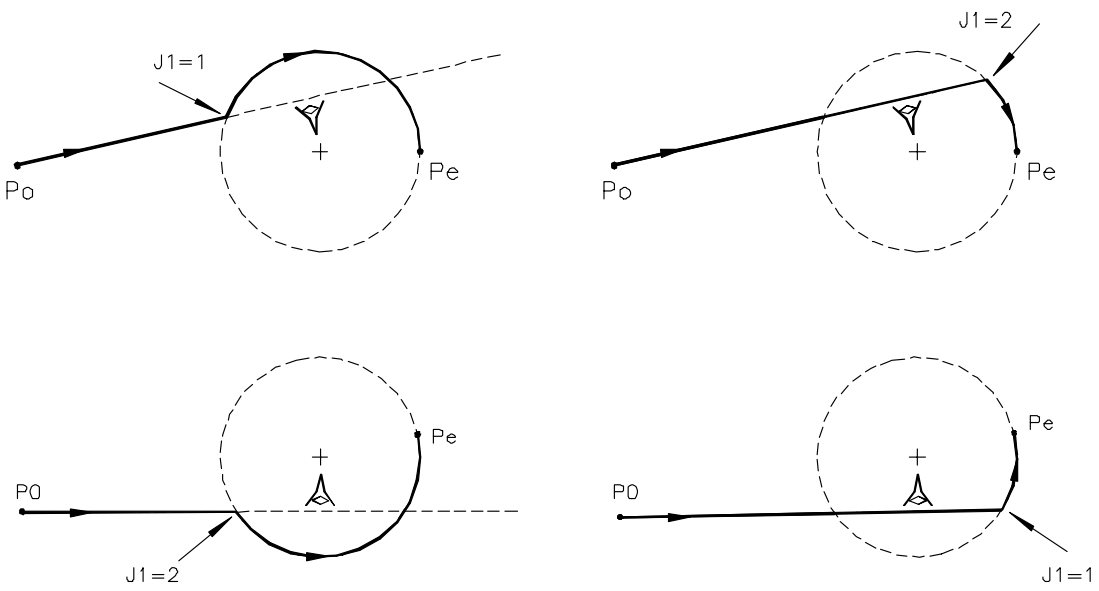
Jeder Punkt auf die bestehende Gerade kann benützt werden. Die Koordinaten können programmiert werden mit:

- die absoluter Kartesische Koordinaten X, Y
- die Polarkoordinaten B2=, L2=
- einem vorher definierten Punkt P oder P1=

5.33.6.2 Schnittpunkt Indikator

Wenn eine Gerade oder Kreis oder zwei Kreisen einander schneiden, gibt es zwei mögliche Schnittpunkten. Einer spezial Adresse (J1=1 oder 2) wird benutzt um an zu deuten, welche Schnittpunktkoordinaten berechnet werden müssen. Zwei Methoden hat man um zu bestimmen welcher Schnittpunkt hört bei J1=1 und welche bei J1=2.

1. wenn die Gerade geht nicht durch den Kreismittelpunkt

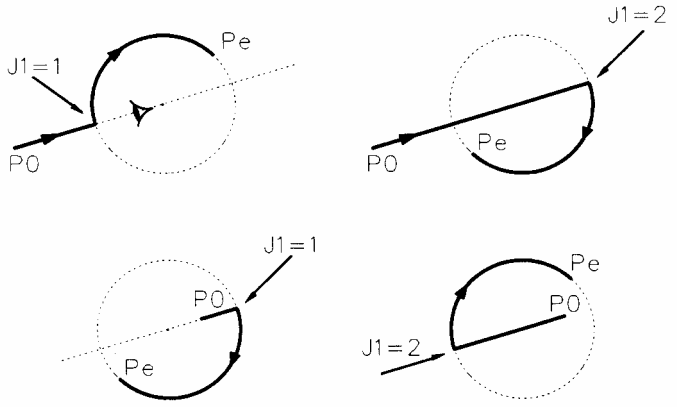


Schaue von Kreismittelpunkt zum Gerade. Wenn der Schnittpunkt ist links, dann gilt J1=1. . Wenn der Schnittpunkt ist rechts, dann gilt J1=2.

2. wenn die Gerade durch den Kreismittelpunkt geht

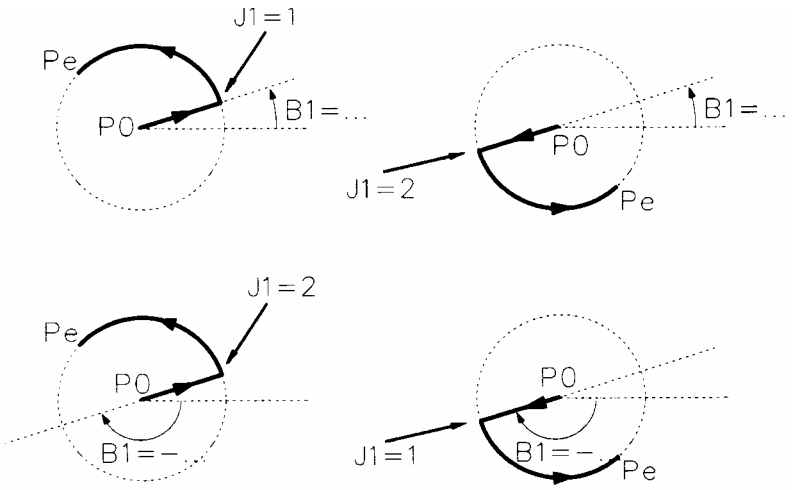
2.1 Gerade schneidet Kreis

a. Startpunkt der Gerade ist nicht im Kreismittelpunkt



Der Schnittpunkt in der nahe des Startpunktes ist J1=1; Das andere Punkt ist J1=2

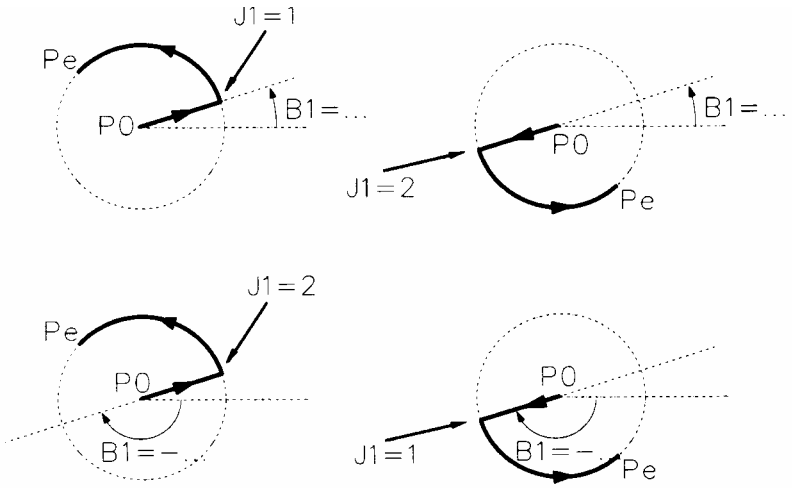
b. Startpunkt der Gerade ist der Kreismittelpunkt



Der Schnittpunkt in die Bewegungsrichtung auf die Gerade ist J1=1; Das andere Punkt ist J1=2.

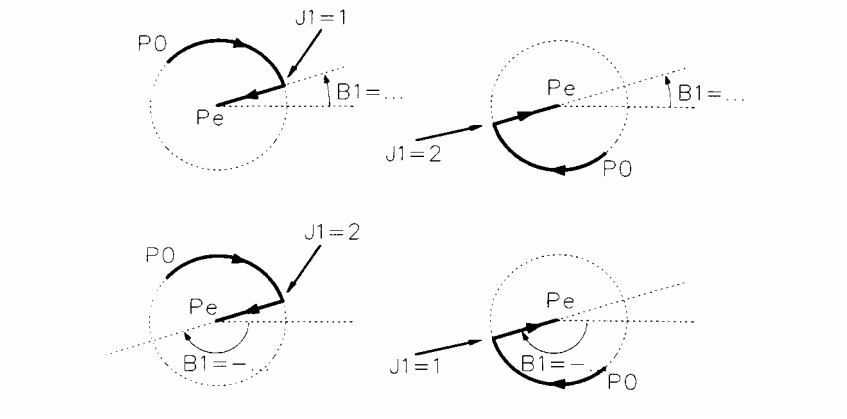
2.2 Kreis schneidet Gerade

a. Endpunkt der Gerade ist nicht im Kreismittelpunkt

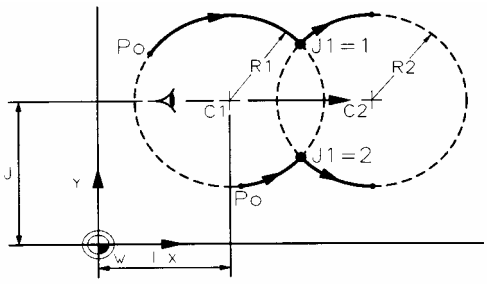


Der Schnittpunkt in der Nahe des Endpunktes ist J1=1; Das andere Punkt ist J1=2

b. Endpunkt der Gerade ist im Kreismittelpunkt



Der Schnittpunkt in der Bewegungsrichtung auf dem Kreis wird mit J1=1 bezeichnet, der andere mit J1=2.



3. Zwei Kreise schneiden sich

Wenn zwei Kreise sich schneiden, so wird mit Blick vom Mittelpunkt des ersten Kreises auf den Mittelpunkt des zweiten Kreises der links von der Geraden durch die Mittelpunkte liegenden Schnittpunkt mit J1=1 und der rechts von der Geraden liegender Schnittpunkt mit J1=2 bezeichnet.

Hinweis: Für die Bedeutung von "in der Bewegungsrichtung auf der Geraden" bzw. "in der Bewegungsrichtung auf dem Kreis" siehe PROGRAMMIEREN DES WINKELS B1=.

5.33.7 Kontinuierliche und diskontinuierliche Bewegung

Bei einer kontinuierlichen Bewegung bewegt sich das Werkzeug immer in Vorwärtsrichtung. Wenn mehrere Verbindungskreise möglich sind, so hängt es von der Bewegungsrichtung auf den Elementen ab, welchen Verbindungskreis die Steuerung auswählt. Wenn bei einem Verbindungskreis ein kurzer oder ein langer Kreisbogen möglich ist, so wird der kürzere Kreisbogen genommen.

Für eine diskontinuierliche Bewegung gilt:
- das Werkzeug kann in Rückwärtsrichtung verfahren
- die Werkzeugbahn kann sich selbst schneiden
- bei einer Kreisbewegung kann der längere Kreisbogen genommen werden

Für bestimmte Fräsarbeiten ist die Verwendung von diskontinuierlichen Bewegungen erforderlich, z.B. wenn der längere Bogen eines Verbindungskreises programmiert werden soll. Bei Applikationen wie Laserbearbeitung können die diskontinuierlichen Bewegungen sehr nützlich sein.

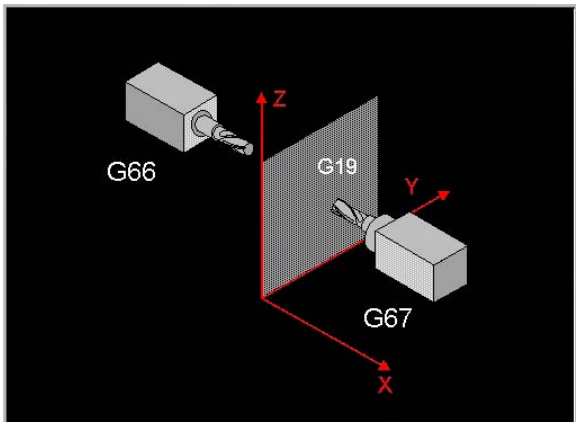
Siehe auch Kapitel "G64 Erweiterte Geometrieberechnungen".

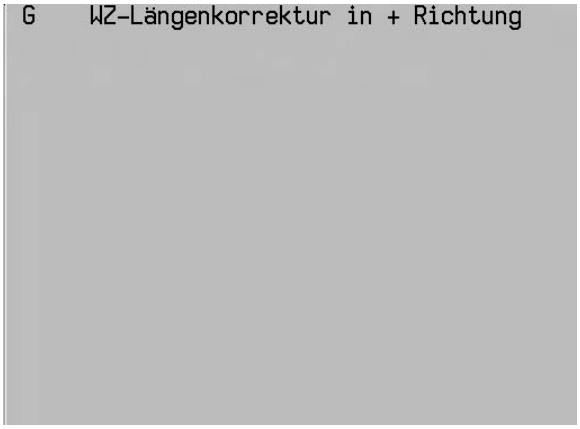
5.34 G66/G67 Auswahl negative/positive Werkzeugrichtung

Auswahl der Richtung in der das Werkzeug zeigt.

G66: Werkzeug zeigt in der negativen Richtung der Werkzeugachse
G67: Werkzeug zeigt in der positiven Richtung der Werkzeugachse

Diese Funktionen ermöglichen es dem Bediener, stets einen positiven Wert für die Werkzeuglänge in den Werkzeugspeicher einzugeben und dem Programmierer, stets vom Werkzeug aus auf die Ebene für Kreisinterpolation und Radiuskorrektur zu schauen.





Format

Werkzeug zeigt in der negativen Richtung der Werkzeugachse.
G66
Werkzeug zeigt in der positiven Richtung der Werkzeugachse.
G67

Hinweise und Verwendung

Modalität
G66 und G67 sind zusammen Modal.

Einschaltzustand
Beim Einschalten der CNC ist der Funktion G66 automatisch wirksam, d.h. das Werkzeug zeigt in der negativen Richtung der Werkzeugachse.

Verfügbarkeit
Die G66/G67 ist nicht in allen Versionen aktiv, da Sie nicht für alle Maschinentypen möglich ist. Es kann auch sein, dass Sie nur im G19 möglich ist.

Werkzeuglänge im Werkzeugspeicher
Der im Werkzeugspeicher abgelegter Zahlenwert für die Werkzeuglänge stellt immer einen positiven Betrag dar, es sei denn, dass Korrekturen der Länge eines Standardwerkzeugs verarbeitet werden.

Werkzeuglängenkorrektur
Wenn G66 wirksam ist (Einschaltzustand), wird die Werkzeuglängenkorrektur in der negativen Richtung der Werkzeugachse vorgenommen.

Wenn G67 wirksam ist, wird die Werkzeuglängenkorrektur in der positiven Richtung der Werkzeugachse vorgenommen.

Kreisinterpolation

Um die Drehrichtung auf einem Kreisbogen zu bestimmen, schaut der Programmierer in der negativen (G66) bzw. positiven (G67) Richtung der Werkzeugachse auf die Ebene, in der der Kreis ausgeführt wird. In beiden Fällen wird G2 für eine Bewegung im Uhrzeigersinn und G3 für eine Bewegung im Gegenuhrzeigersinn verwendet.
Wenn G67 wirksam ist, werden die erforderlichen Umsetzungen während der Programmabarbeitung automatisch von der CNC vorgenommen.

Radiuskorrektur

Zur Bestimmung, ob das Werkzeug links oder rechts vom Werkstück verfährt, wird in der negativen (G66) bzw. positiven (G67) Richtung der Werkzeugachse auf die Ebene geschaut, in der die Radiuskorrektur ausgeführt wird. In beiden Fällen wird G41 für eine Werkzeugbewegung links vom Werkstück und G42 für eine Werkzeugbewegung rechts vom Werkstück verwendet.

Wenn G67 wirksam ist, werden die erforderlichen Umsetzungen während der Programmabarbeitung automatisch von der CNC vorgenommen.

Festzyklen

Wenn das Werkzeug in die positive Richtung der Werkzeugachse zeigt, so muss die beim Festzyklus verwendete Tiefe mit einem positiven Vorzeichen (+) programmiert werden, zur Angabe, dass der Zyklus in der positiven Richtung der Werkzeugachse ausgeführt werden soll. Das Vorzeichen wird nicht automatisch gewechselt.

Für Fräszyklen, G87 bis G89, gilt folgendes:

- Die Drehrichtung auf den Kreisbögen wechselt automatisch in der entgegengesetzten Richtung.
- Die mit dem J-Wort programmierte Richtung beim Fräsen wird nicht automatisch gewechselt.

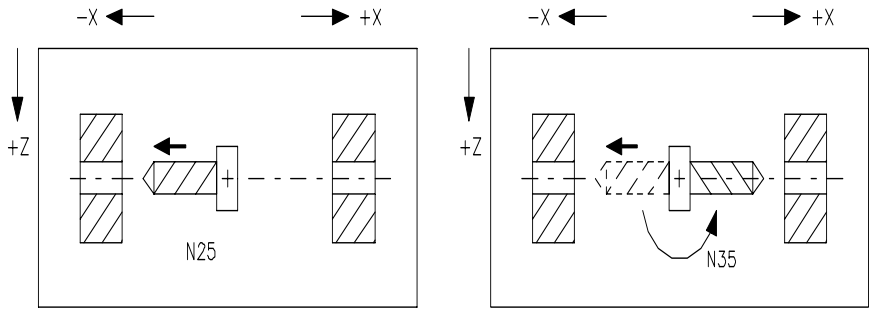
Löschen

Die beiden Funktionen löschen sich gegenseitig. Sie werden nicht durch Softkey <Programm abbrechen> oder M30 gelöscht. Gelöscht werden Sie durch Softkey <CNC Rücksetzen>.

Einschränkung

Von der Verwendung von G67 in Verbindung mit Geometrieberechnungen (G64 wirksam) ist abzuraten. Aktivieren der Geometrie nach G67 löst keine Fehlermeldung aus. Es können sich Konturfehler ergeben, weil nicht alle Geometriefunktionen einwandfrei umgesetzt werden.

Beispiel



G66 wirksam

N25 G1 (Endpunktkoordinaten) Das erste Loch wird gebohrt
N30 G67 Werkzeugaufruf, wobei das Werkzeug in der positiven Richtung der Werkzeugachse zeigt.
N35 G1 (Endpunktkoordinaten) Das zweite Loch wird gebohrt.

G67 wirksam

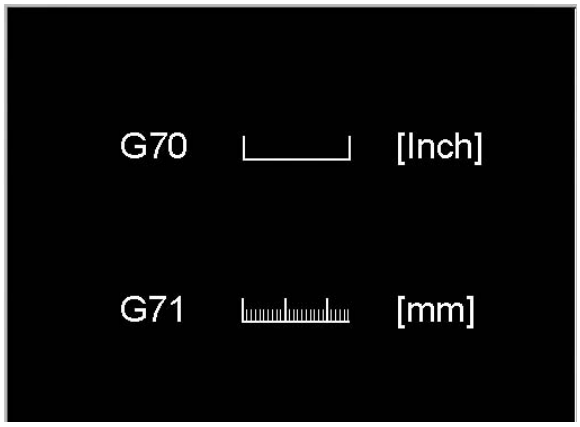
5.35 G70/G71 Maßeinheit Inch/Metrisch

Erlaubt das Laden von Teileprogrammen, deren Maßangaben in einem anderen Maßsystem geschrieben sind, als das an der CNC eingestellte System.

G70: Maßeinheiten des Teileprogramms sind Inchmaßen
G71: Maßeinheiten des Teileprogramms sind Millimeter

Format

Inch Programmierung:
N... (PROGRAMMNAME) G70
Metrische Programmierung
N... (PROGRAMMNAME) G71



Hinweise und Verwendung

Modalität

G70 und G71 sind zusammen Modal.

Maßeinheiten

Einheiten für Linearmaße	:	.001 mm	.0001 Inch
Einheiten für Vorschub (G94)	:	.001 mm/min	.0001 Inch/min
(G95)	:	.001 mm/U	.0001 Inch/U
Einheiten für Schnittgeschwindigkeit	:	1 m/min	1 Fuß/min

Hinweis: Die Schnittgeschwindigkeit wird in den Technologietabellen verwendet.1

Aktives Maßsystem

Beim Initialisieren der CNC wird automatisch das über eine Maschinenkonstante (MC707) definierte Maßsystem wirksam.

Hinweis: Die Funktionen G70 und G71 werden zu Beginn der programmierter Daten geschrieben.
Sie haben keine Auswirkung auf das Messsystem der Werkzeugmaschine.

Wechseln des Maßsystems

Muss das aktive Maßsystem gewechselt werden, z.B. weil ein in einem anderen Maßsystem erstelltes Teileprogramm über die Tastatur eingegeben werden soll, so muss die Belegung der entsprechenden Maschinenkonstanten geändert und die CNC neu initialisiert werden.

Nach der Initialisierung werden alle in den Speichern abgelegten Maßangaben durch 10 dividiert (Wechsel von metrischen Maßen auf Inchmaßen) bzw. mit 10 multipliziert (Wechsel von Inchmaßen auf metrischen Maßen). Siehe auch CNC-SPEICHER.

Umsetzen der Maßeinheit beim Laden eines Programms von einem Datenträger

Wenn die CNC beim Laden eines Programms von einem Datenträger aus G70 oder G71 erkennt, so prüft sie, ob das für das Programm verwendetes Maßsystem dem aktiven System entspricht. Wird ein Unterschied festgestellt, so werden die Koordinaten der Linearachsen und die Vorschubgeschwindigkeit durch die CNC in den Äquivalenten des aktiven Systems umgesetzt. X1 (1 Inch), zum Beispiel, wird in X25.4 (25.4 mm) umgesetzt. Die Funktion G70 bzw. G71 wird dabei automatisch gewechselt.

Hinweis: Alle Maßangaben in einem Programm müssen immer in der gleichen Maßeinheit ausgedrückt sein.

Ausführen eines Teileprogramms

Wenn G70 bzw. G71 nicht am Anfang eines Teileprogramms programmiert sind, so nimmt die CNC an, dass sämtliche Maßangaben dem an der CNC eingestelltem Maßsystem entsprechen.
Wenn G70 bzw. G71 programmiert ist, so prüft die CNC, ob die Maßangaben im gespeicherten Programm dem an der CNC eingestelltem Maßsystem entsprechen. Wird ein Unterschied festgestellt, so erfolgt eine Fehlermeldung.

CNC-Speicher

Die in den CNC-Speicher abgelegten Werkzeugdaten, Nullpunktverschiebungen, definierte Punkte und Technologiedaten müssen immer in den Einheiten des aktiven Maßsystems ausgedrückt sein. Wird dieses System gewechselt, so müssen sämtliche gespeicherte Werte dem neuen System entsprechend geändert werden. Ein Systemwechsel hat keine Auswirkung auf den Parameterspeicher.

Eingabe eines Programms über das CNC-Bedienfeld

Die Funktion G70 bzw. G71 in einem Programm das über das CNC-Bedienfeld in den Speicher geladen wird, muss immer dem aktiven Maßsystem entsprechen, anderenfalls erfolgt eine Fehlermeldung.

Beispiele

Beispiel 1

An der CNC eingestelltes Maßsystem: metrisches System
Maßangaben im Teileprogramm: Inchmaßen.

N9001 (EX.1) G70
.
N50 G1 X2 Y1.5 F8 — Das Einlesen von Programmsatz N50 in den Teileprogramm -Speicher bewirkt, dass die Koordinaten X50.8 Y38.1 und ein Vorschub von 203.2 mm/min gespeichert werden.

Beispiel 2

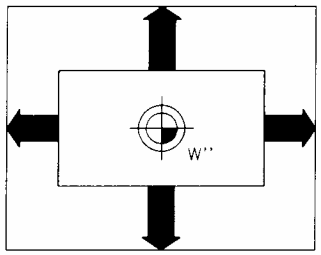
An der CNC eingestelltes Maßsystem: Inchsystem
Maßangaben im Teileprogramm: Millimeter

N9002 G71

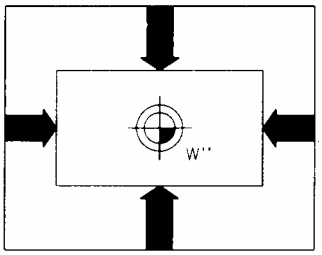
N50 G1 X50.8 Z38.1 F203.2 — Das Einlesen von Programmsatz N50 in den Teileprogramm -Speicher bewirkt, dass die Koordinaten X2. Y1.5 und ein Vorschub von 8. Inch/min gespeichert werden.

5.36 G72/G73 Spiegeln und Maßfaktor aufheben/aktivieren

1. Vergrößern bzw. Verkleinern einer Anordnung von Achsenkoordinaten.

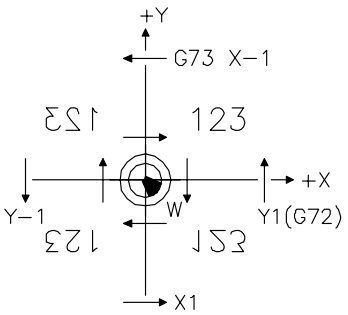


Vergrößern

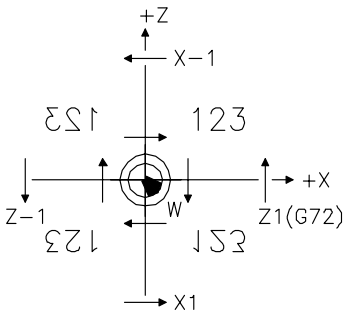


Verkleinern

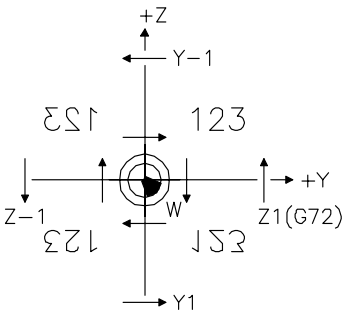
2. Spiegeln einer Anordnung von linearen Hauptachsenkoordinaten bzw. Umkehren des Vorzeichens von Drehachsenkoordinaten (Vorzeichenwechsel).



XY-Ebene (G17)



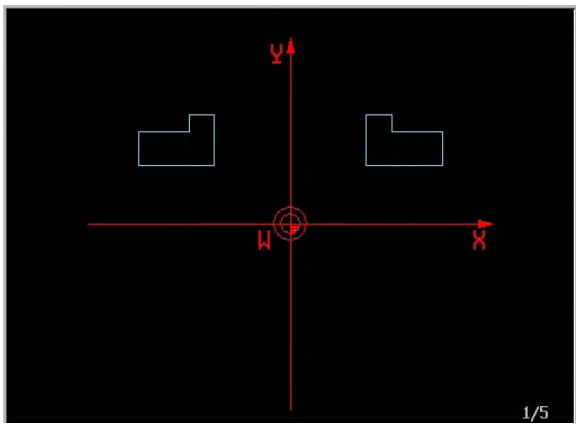
XZ-Ebene (G18)



YZ-Ebene (G19)

Format

Vergrößern / Verkleinern aktivieren
G73 A4=...
Vergrößern / Verkleinern löschen
G73 A4=1 (Faktor) bzw. A4=100 (Prozentsatz)
Spiegeln um eine Achse bzw. Vorzeichenwechsel je Achse
G73 {X-1} {Y-1} {Z-1} {A-1} {B-1} {C-1}
Spiegeln / Vorzeichenwechsel je Achse löschen
G73 {X1} {Y1} {Z1} {A1} {B1} {C1}
Vergrößern / Verkleinern und Spiegeln löschen
G72




```
G    Spiegeln und Maßfaktor aktivieren
X    -1=Spiegeln, 1=Aufheben
Y    -1=Spiegeln, 1=Aufheben
Z    -1=Spiegeln, 1=Aufheben
B    -1=Spiegeln, 1=Aufheben
C    -1=Spiegeln, 1=Aufheben
A4=  Maßfaktor
```

Hinweise und Verwendung

Modalität

G72 und G73 sind zusammen Modal.

Zugehörige Funktionen

G92/G93 Achsendrehung

Vergrößern / Verkleinern

Parameter A4= für Vergrößern/Verkleinern

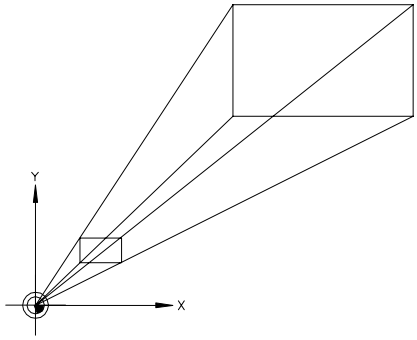
Über eine Maschinenkonstante (MC714 und MC715) wird definiert, ob der Parameter A4= einen Faktor (Format 2.6) oder einen Prozentsatz (Format 3.4) darstellt.

Das Format des Faktors wird über eine weitere Maschinenkonstante definiert.

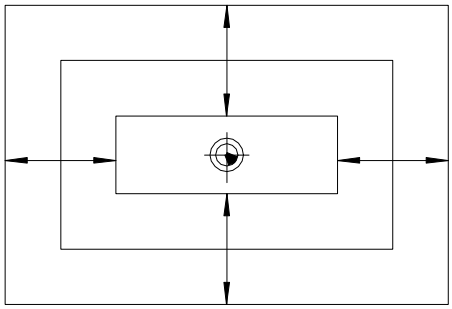
Eine Erweiterung der Abmessungen um 1,25 % wird folgendermaßen programmiert:

- als Faktor : G73 A4=1.0125
- als Prozentsatz : G73 A4=101.25

Geometrische Mitte der Koordinatenanordnung



Vergrößern / Verkleinern um den Nullpunkt W



Vergrößern / Verkleinern um die geometrische Mitte

Die Funktion G73 benutzt den aktuellen Nullpunkt W als Ausgangspunkt. Nötigenfalls sollte dieser Punkt mittels einer G92/G93-Nullpunktverschiebung auf die geometrische Mitte der Koordinatenanordnung verschoben werden, und zwar vor der Vergrößerung/Verkleinerung. Dadurch wird erreicht, dass die Koordinaten symmetrisch um einen festen Punkt vergrößert/verkleinert werden, dessen Position nicht verändert wird.

Programmierte Nullpunktverschiebungen (G92/G93)

Soll eine Anordnung von Koordinaten vergrößert/verkleinert werden, deren Nullpunkte mittels G92/G93 verschoben sind, so werden auch diese Nullpunktverschiebungen vergrößert/verkleinert.

G51...G59-Nullpunktverschiebungen

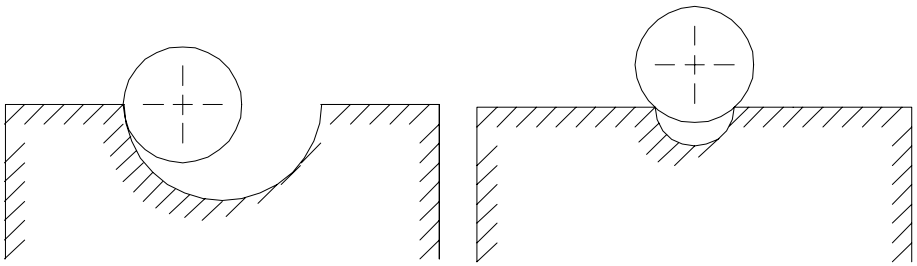
Die Nullpunktverschiebungen G51...G59 bleiben beim Vergrößern/Verkleinern unverändert.

Vergrößern / Verkleinern der Werkzeugachse

Über die Maschinenkonstante für den Faktor (MC714) wird definiert, ob Vergrößern/Verkleinern nur für die Achsenkoordinaten in der Hauptebene oder auch für die Werkzeugachse gilt.

Werkzeugabmessungen

Beim Vergrößern / Verkleinern in der Werkzeugachse bleibt die Werkzeuglänge unverändert. Dies gilt auch für den Werkzeugdurchmesser.



Vor Vergrößern / Verkleinern Nach Vergrößern / Verkleinern - Werkzeug ist zu groß

Beim Vergrößern / Verkleinern muss der Programmierer bestimmen, ob der Durchmesser des vorhandenen Werkzeuges für die einzelnen Abmessungen geeignet ist.

Vergrößern / Verkleinern Löschen

Vergrößern / Verkleinern wird gelöscht durch:

- G72 (auch Spiegeln wird gelöscht, sofern diese Funktion ansteht)
- Softkey CNC rücksetzen, Softkey Programm abbrechen oder M30
  (Vergrößern / Verkleinern und Spiegeln werden beide gelöscht)
- G73 und den Maßstabfaktor: A4=1 bzw. A4=100

Spiegeln

Vorzeichenwechsel

Spiegeln um eine Achse ist definiert in der Bearbeitungsebene.
Spiegeln um die Y-Achse in der Bearbeitungsebene (G17-XY) bedeutet, dass das Vorzeichen der X-Koordinate umgekehrt wird, d.h. +X wird zu -X und vice versa (Vorzeichenwechsel).
Wenngleich Spiegeln der Werkzeugachse oder einer Drehachse nicht möglich ist, wird ihr Vorzeichen umgekehrt, d.h. +B wird zu -B.

Ebenenauswahl

Spiegeln ist nur in der Hauptebene von Bedeutung

G17 wirksam:

X-1	:	Spiegeln um die Y-Achse
Y-1	:	Spiegeln um die X-Achse
Z-1	:	Vorzeichenwechsel in der Werkzeugachse

G18 wirksam:

X-1	:	Spiegeln um die Z-Achse
Z-1	:	Spiegeln um die X-Achse
Y-1	:	Vorzeichenwechsel in der Werkzeugachse

G19 wirksam:

Y-1	:	Spiegeln um die Z-Achse
Z-1	:	Spiegeln um die Y-Achse
X-1	:	Vorzeichenwechsel in der Werkzeugachse

Spiegeln von Kreisbewegungen

Beim Spiegeln einer Kreisbewegung in einer Achse wird die Drehrichtung umgekehrt, d.h. G2 wird zu G3 bzw. G3 wird zu G2. Die Bewegungsrichtung des Werkzeuges auf dem Kreisbogen ist dann immer richtig.

Werkzeugradiuskorrektur

Beim Spiegeln in einer Achse wird die Werkzeugradiuskorrektur automatisch gewechselt, beispielsweise von G41 auf G42. Auf diese Weise wird sichergestellt, dass aus den programmierten Koordinaten die genaue Radiuskorrektur errechnet wird.

Programmierte Nullpunktverschiebungen (G92/G93)

Soll eine Anordnung von Koordinaten gespiegelt werden, deren Nullpunkte mittels G92/G93 verschoben sind, so werden auch diese Nullpunktverschiebungen gespiegelt.

G51...G59-Nullpunktverschiebungen

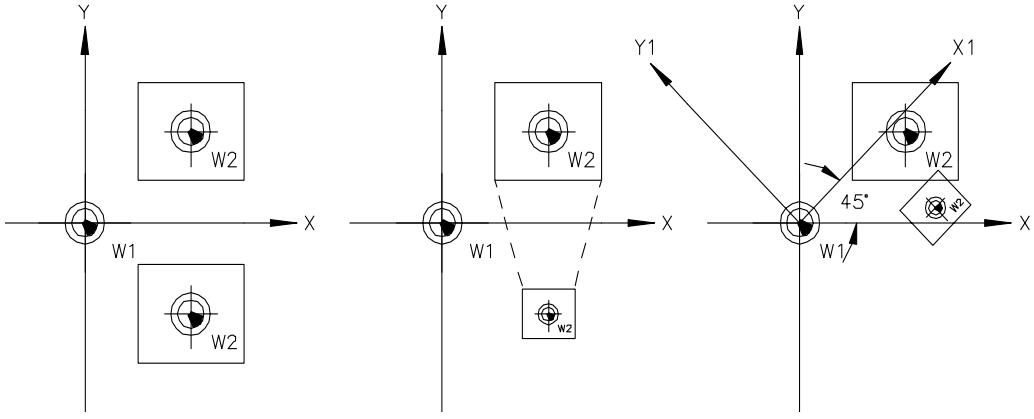
Die gespeicherte Nullpunktverschiebungen G51...G59 bleiben beim Spiegeln unverändert.
Die Nullpunktverschiebungen G51...G59 werden gespiegelt, wenn Sie programmiert sind hinter G73.

Spindeldrehung

Beim Spiegeln wird die Spindeldrehrichtung nicht umgekehrt. Dieser Tatsache sollte bei der Entscheidung welche Achsenkoordinaten gespiegelt werden müssen, berücksichtigt werden.

Vergrößern / Verkleinern, Spiegeln und Achsendrehung

Eine Anordnung von Achsenkoordinaten kann mit einer Kombination aus den Funktionen G73, G92/G93 und dem Wort B4= vergrößert/verkleinert, gespiegelt und gedreht werden.



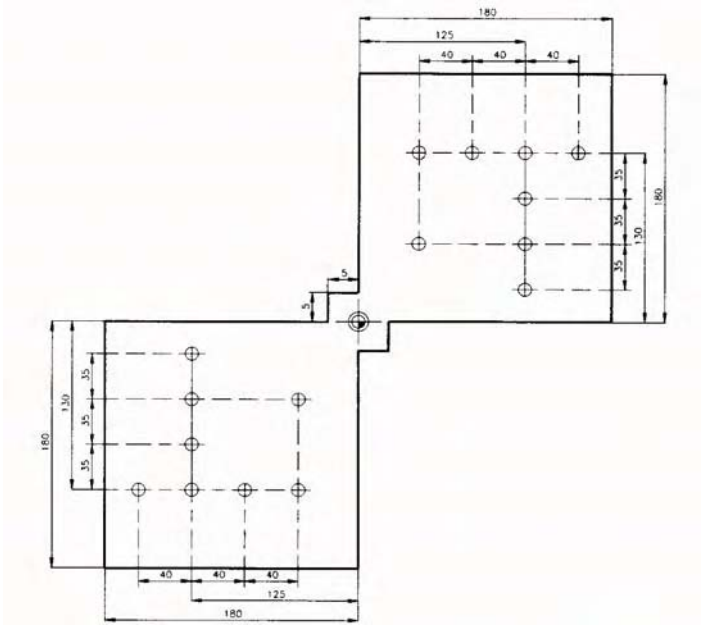
Spiegeln Skalieren Rotieren

Spiegeln Löschen

Spiegeln wird gelöscht durch:

- G72 (auch Vergrößern / Verkleinern wird gelöscht, sofern diese Funktion ansteht)
- Softkey CNC rücksetzen, Softkey Programm abbrechen oder M30
  (Vergrößern / Verkleinern und Spiegeln werden beide gelöscht)
- G73 und das positive Vorzeichen der gespiegelten Achse.
  X-1, zum Beispiel, wird durch X+1 gelöscht.

Beispiel Spiegeln



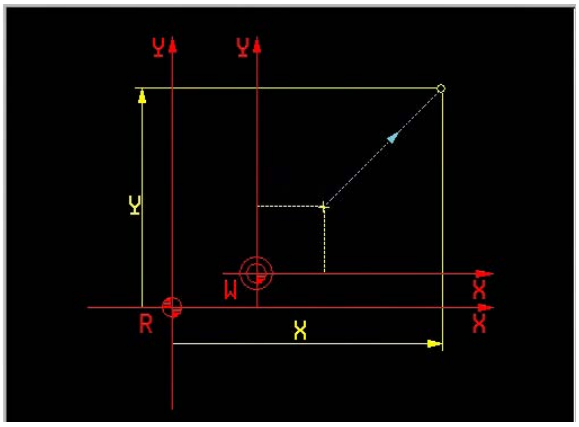

```
N7273 (SPIEGELN EINER TASCHE)
N1 G17                          Bearbeitungsebene XY.
N2 G54                          Nullpunktverschiebung aktivieren.
N3 S1000 T1 M6 (Fräser R4)      Werkzeug 1 einwechseln
N4 G0 X-5 Y10 Z10 F700 M3       Positionieren im Eilgang.
N5 G1 Z-15                      Auf bearbeitungstiefe fahren.
N6 G43 Y5                       Werkzeugradiuskorrektur bis Endpunkt.
N7 G41                          Werkzeugradiuskorrektur links.
N8 G1 X0                        Werkstück bearbeiten.
N9 G1 Y180
N10 G1 X180
N11 G1 Y0
N12 G1 X5
N13 G1 Y-10
N14 G40                         Werkzeugradiuskorrektur löschen.
N15 G1 Z10                      Werkzeug Freihafen.
N16 G73 X-1 Y-1                 Koordinaten um X- und Y-Achse spiegeln.
N17 G14 N1=4 N2=15              Wiederholung der Sätze 4-15.
N18 G72                         Spiegeln löschen.
N19 S100 T2 M6 (Bohrer R4)      Werkzeug 2 einwechseln.
N20 G81 Y10 Z-20 F200 M3        Bohrzyklus definieren.
N21 G79 X125 Y25                Zyklusaufruf.
N22 G79 Y60
N23 G79 Y95
N24 G79 Y130
N25 G79 X165
N26 G79 X85
N27 G79 X45
N28 G79 Y60
N29 G73 X-1 Y-1                 Koordinaten um X- und Y-Achse spiegeln.
N30 G14 N1=21 N2=28             Wiederholung der Sätze 21-28.
N31 G72                         Spiegeln löschen.
N32 G0 Z200 M30                 Werkzeug Freihafen und Programm-Ende.
```

5.37 G74 Absolutposition

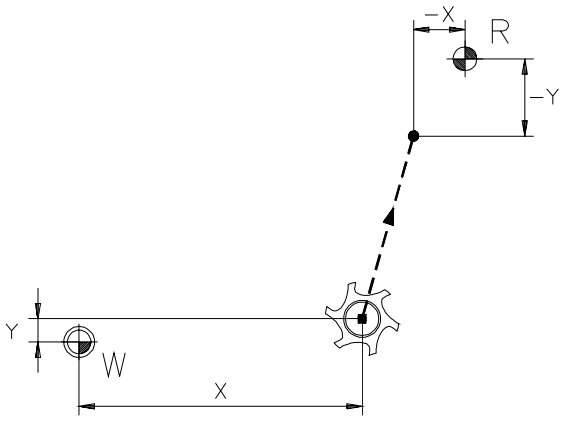
Verfahren im Eilgang auf eine Position, deren Koordinaten sich auf den maschinenfesten Referenzpunkt R oder auf Maschinenpositionen beziehen.

Format

G74 {X.. oder X1=..} und/oder {Y.. oder Y1=..} und/oder {Z.. oder Z1=..} {K..} {L..} {K2=..}



G	Absolutposition
X	Endpunktkoordinate
Y	Endpunktkoordinate
Z	Endpunktkoordinate
B	Endwinkel
C	Endwinkel
K	0=Genauhalt,1=Verschl.,2=MC/K2=
L	0=mit WZ-Länge, 1=ohne WZ-Länge
X1=	Absolutposition MC (1-18)
Y1=	Absolutposition MC (1-18)
Z1=	Absolutposition MC (1-18)
B1=	Absolutposition MC (1-18)
C1=	Absolutposition MC (1-18)
K2=	Inpoc Fenster (0: MC, 1-32767 µm)



Hinweise und Verwendung

Anwendung

Die Funktion G74 wird vorwiegend in Programmierzyklen für Werkzeugwechsler, Palettenstationen und dergleichen angewendet, und zwar dann, wenn die programmierten Koordinaten unabhängig von den zum Definieren der Werkstückbearbeitung verwendeten Koordinaten sein sollen.

Hinweis: Die Eingabe der Absolutposition mit den Adressen X1=.., Y1=.., K2=.. usw. wird für Installationszwecke verwendet!

Endpunktkoordinate

Die Endpunktkoordinaten können auf drei Methoden festgelegt werden.

1. X100: Relative Position in bezug auf den Referenzpunkt.
2. Für die erste Achse können die Maschinenpositionen 1 bis einschließlich 9 und 10 bis einschließlich 18 in den Maschinenkonstanten MC3145 -- MC3154 und MC3158 – MC3165 festgelegt werden. Für die zweite Achse im MC3245 -- MC3254 und MC3258 – MC3265 usw.
3. Ist der Wert in der verwendeten Maschinenkonstante Null, wird keine Fahrbewegung ausgeführt.
4. X100 X1=..: Relative Position in bezug auf die Absolutposition der Maschinenkonstante MC3146.

G74 ABSOLUTPOSITION

Halt zwischen den Sätzen (K-Wort)

Bei G74 erfolgt eine simultane Verfahrbewegung in allen programmierten Achsen. Die nächste Verfahrbewegung beginnt erst, wenn in allen Achsen die Sollposition erreicht ist. Der Bewegungsform wird bestimmt durch den K-Wert:

K0: Es wird ein (Genau)-Halt zwischen der Bewegung von Satz G74 und der Bewegung im nächsten Satz berücksichtigt, wie es bei Eilgangbewegungen üblich ist.
(K0 ist Einschaltstellung).

K1: Es wird kein Halt zwischen der Bewegung von Satz G74 und der Bewegung im nächsten Satz berücksichtigt (verschleifen). Die nächste Bewegung fängt an, nachdem in allen Achsen die Sollposition nahezu erreicht ist.

K2: Es wird kein Halt zwischen der Bewegung von Satz G74 und der Bewegung im nächsten Satz berücksichtigt. Die nächste Bewegung fängt an, nachdem in allen Achsen die Sollposition nahezu erreicht ist. Diese Position wird durch die Maschinenkonstante (MC136) (K2=0) oder durch die Fenstergröße (K2=...) für den Eckenfreigabeabstand definiert..
K2= Fenstergröße in mm (0-32.766 mm)

Inkrementelle Bewegungen

Wird nach einer G74-Bewegung eine Inkrementelle Bewegung programmiert, so beziehen sich die Koordinaten auf die im G74-Satz angegebene Position.

Werkzeuglängenkorrektur

Im allgemeinen wird bei G74 Werkzeuglängenkorrektur angewendet (L0 ist Einschaltstellung). Für keine Werkzeuglängenkorrektur muss L1 programmiert werden.

Radiuskorrektur

Vor Aktivierung der G74-Funktion muss die Radiuskorrektur (G41...G44) gelöscht werden.

Geometriefunktion

Bei G74 darf die Geometriefunktion G64 nicht aktiv sein.

Nullpunktverschiebung

Die wirksame Nullpunktverschiebung wird für den G74-Satz ignoriert.

Achsendrehung und Vergrößern / Verkleinern

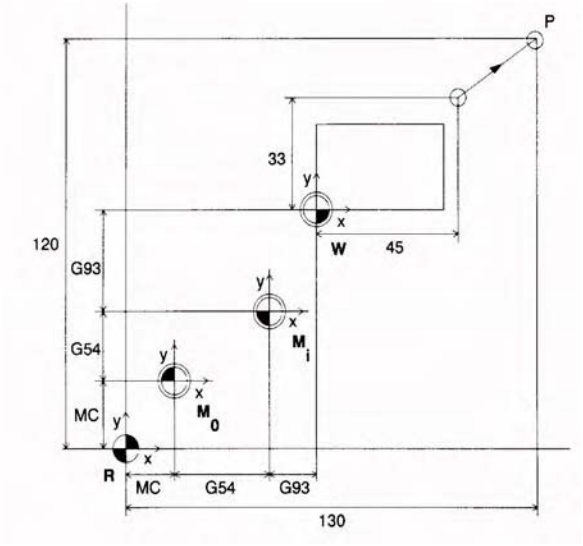
Die programmierte G74-Position bleibt bei einer Achsendrehung oder Vergrößern/Verkleinern unverändert.

Nach Ausführung eines G74-Satzes

Nach einem G74-Satz werden sämtliche Nullpunkte sowie die Werkzeuglängenkorrektur (falls unterdrückt) wieder wirksam.

Die Verfahrbewegung unmittelbar vor G74 muss mit G0 oder G1 programmiert werden. Die Verfahrbewegung unmittelbar nach G74 wird automatisch mit der gleichen G-Funktion ausgeführt.

Beispiel



Die Koordinaten von P bezogen auf R sind bekannt. P wird folgendermaßen programmiert:

N10 G0 X45 Y33
N11 G74 X130 Y120

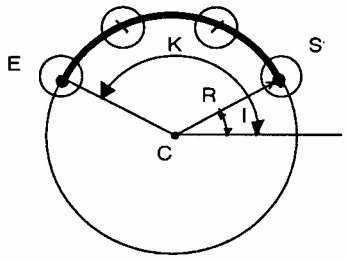
N20 G74 X100 X1=1 Y123.456 Z1=10 K2 K2=25.2

X100 X1=1	Relative Position in bezug auf die Absolutposition der Maschinenkonstante (MC3145).
Y123.456	Relative Position in bezug auf den Referenzpunkt.
Z1=10 (Z0)	Absolute Position dir Maschinenkonstante (MC3354).
K2	Es wird kein Halt zwischen der Bewegung von Satz G74 und der Bewegung im nächsten Satz berücksichtigt. Die nächste Bewegung fängt an, nachdem in allen Achsen die Sollposition nahezu erreicht ist. Diese Position wird durch die Fenstergröße (K2=...) für den Eckenfreigabeabstand definiert.

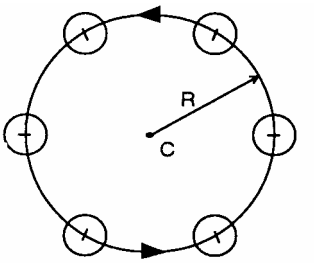
5.38 G77 Lochkreiszyklus

Ausführen eines Festzyklus an Punkten, die sich in gleichbleibendem Abstand auf einem Kreisbogen oder Vollkreis befinden.

Format

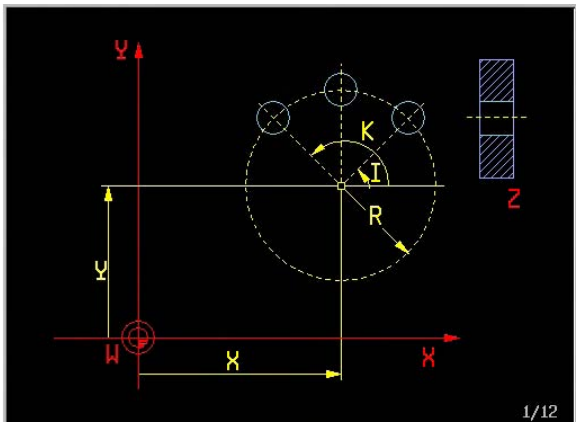


Kreisbogen
S = Startpunkt
E = Endpunkt



Vollkreis

Punkte auf einen Bogen
G77 [Kreismittelpunktkoordinaten] R... J...{I..}. {K..}.
Punkte auf einen Vollkreis
G77 [Kreismittelpunktkoordinaten] R... J... {I...}




```
G    Lochkreiszyklus
X    Lochkreismittelpunkt
Y    Lochkreismittelpunkt
Z    Lochkreismittelpunkt
B    Endwinkel
C    Endwinkel
I    Anfangswinkel zum ersten Punkt
J    Anzahl der Punkte
K    Endwinkel zum letzten Punkt
R    Lochkreisradius
B1=  Winkel
B2=  Polarwinkel
?90= Mittelpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Mittelpunkt inkr. (X,Y,Z..)
L1=  Streckenlänge
```

```
L2=  Polarlänge
P1=  Punktnr. von Lochkreismittelpunkt
```

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen
G79, G81, G83-G89

I-Winkel
Minimaler Winkel - 360 Grad; maximaler Winkel + 360 Grad.

K-Winkel
Minimaler Winkel 0 Grad; maximaler Winkel + 360 Grad.
Der Winkel wird programmiert in Grad und Dezimal Teile von Grad in Schritte von .001 Grad.

Richtung

Wenn I-K größer ist als Null, sind die Löcher in CW Richtung.
Wenn I-K kleiner ist als Null, sind die Löcher in CCW Richtung.

Gedrehte Tasche oder Nute-

Eine vordefinierte Tasche oder Nute (G87 bzw. G88) kann um einen Winkel gedreht werden. Die Drehmitte ist der Punkt, der im G77-Satz zum Programmieren der Taschen- bzw. Nutenlage verwendet wird.
Der Winkel wird programmiert mit das Word B1= in Grad und Dezimal Teile davon und zwischen -360° bis 360°.
Der Winkel wird gemessen in bezug auf die X-Achse (G17 und G18) oder der Z-Achse (G19).

Daraus ergeben sich drei Möglichkeiten:

1. B1= - Adresse nicht im G77-Satz enthalten. In diesem Fall verlaufen die Taschen- oder Nutenseiten parallel zu den Hauptachse.
2. B1=0 im G77-Satz. In diesem Fall ist die Achse jeder Tasche oder Nute radial, d.h. sie liegt in der Richtung des Radius vom Kreismittelpunkt zum Punkt auf dem Kreis. (Siehe Programmbeispiel 3).
3. B1<>0 im G77-Satz. In diesem Fall gibt B1=.. den Winkel an, der die Tasche bzw. Nute mit dem Radius zur Taschenmitte bildet. (Siehe Programmbeispiel 4).

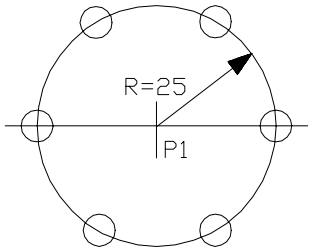
Hinweis: Die Adresse B1= im G77-Satz hat zwei Bedeutungen. Sie stellt den Winkel für das Drehen einer Tasche bzw. Nute dar, oder die Lage des Kreismittelpunktes (B1= mit L1=, oder X/Y mit B1=).

Kinematik Verrechnen (G108)

Beim aktiver G108 dürfen keine Rundachsen programmiert werden (O141).

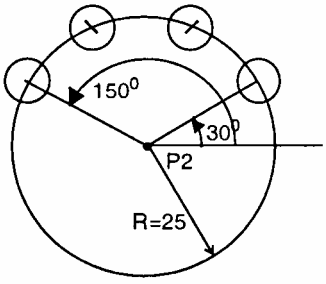
Beispiele

Beispiel 1 Zyklus auf einem Vollkreis



N30 G78 P1 X... Y... Z...	Definition of Kreismittelpunkt (P1)
N40 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Bohrer)
N50 G81 Y1 Z-10 F100 S1000 M3	Zyklus definieren
N60 G77 P1 R25 I0 J6	Zyklus sechsmal auf dem Vollkreis wiederholen

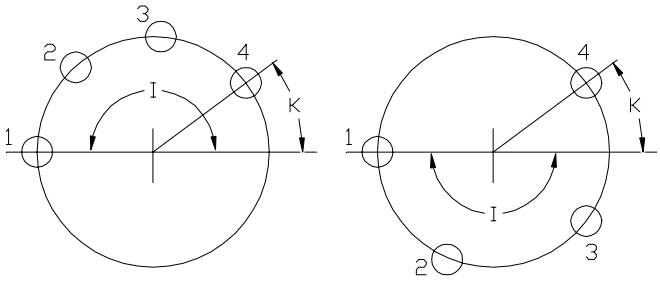
Beispiel 2 Zyklus auf einem Kreisbogen



N30 G78 P2 X

N30 G78 P2 X.. Y.. Z..	Definition ob Kreismittelpunkt (P2)
N40 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Bohrer)
N50 G81 Y1 Z-10 F100 S1000 M3	Zyklus definieren
N60 G77 P2 R25 I30 K150 J4	Zyklus viermal auf dem Kreisbogen wiederholen; Anfang bei 30 Grad, Ende bei 150 Grad.

Beispiel 3 Richtung der Bohrungen auf einem Kreisbogen

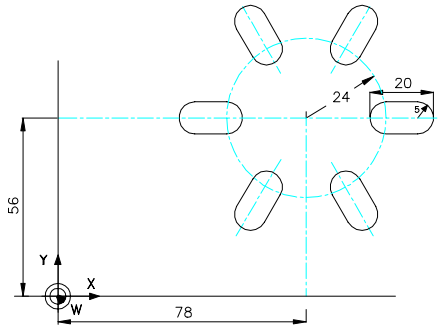


I = 180
I-K > 0 CW

I = -180
I-K < 0 CCW

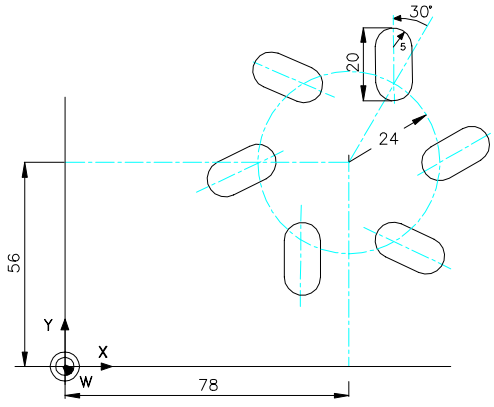
N50 G81 Y1 Z-10 F100 S1000 M3	Zyklus definieren
N60 G77 X0 Y0 Z0 R25 **I180 K30** J4	Zyklus viermal auf dem Kreisbogen wiederholen; Anfang bei 180 Grad, Ende bei 30 Grad im Uhrzeigersinn (CW).
N70 G77 X0 Y0 Z0 R25 **I-180 K30** J4	Zyklus viermal auf dem Kreisbogen wiederholen; Anfang bei -180 Grad, Ende bei 30 Grad im Gegenuhrzeigersinn (CCW).

Beispiel 4 Radiale Nuten



N60 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Fräser mit Radius von 4.8 mm)
N65 G88 X20 Y10 Z-10 B1 F100 S1000 M3	Nute definieren, als verliefen die Seiten parallel zu den X- und Y-Achsen
N70 G77 X78 Y56 Z0 R24 I0 J6 B1=0	Die radialen Nuten werden gefräst. Der Satz enthält: - den Mittelpunkt und Radius des Lochkreises (X78, Y56, Z0, R24), - den Winkel, den der Radius des ersten Punktes mit der X-Achse bildet (I), - die Anzahl der Bohrungen auf dem Kreis (J), - B1=0 zur Angabe, dass es sich um radiale Nuten handelt.

Beispiel 5 Gedrehte Nuten



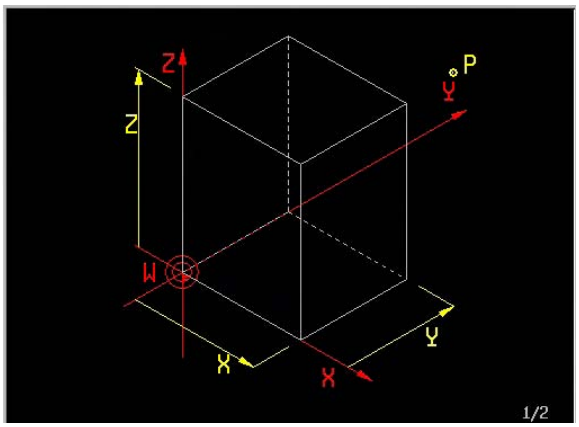
N60 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Fräser mit Radius von 4.8 mm)
N65 G88 X20 Y10 Z-10 B1 F100 S1000 M3	Nute definieren, als verliefen die Seiten parallel zu den X- und Y-Achsen
N70 G77 X78 Y56 Z0 R24 I0 J6 B1=30	Die gedrehte Nuten werden gefräst. Für eine Erläuterung der Adressen siehe das vorherige Beispiel. Im Vergleich zu Beispiel 3 hat nur die Adresse B1= einen anderen Wert.

5.39 G78 Punktedefinition

Die Koordinaten eines Punktes einmalig in einem Programm definieren. Für eine Verfahrbewegung zu einem Punkt braucht lediglich die Punktenummer programmiert zu werden, und nicht dessen Koordinaten.

Format

G78 P... [Punktekoordinaten]



G	Punktedefinition
X	Punktkoordinate
Y	Punktkoordinate
Z	Punktkoordinate
B	Punktwinkel
C	Punktwinkel
P	Punktedefinitionsnummer
B2=	Polarwinkel
L2=	Polarlänge

Hinweise und Verwendung

Koordinaten

Es können nur kartesische Koordinaten relativ zum aktiven Programmnullpunkt W oder Polarkoordinaten (B2=.., L2=..) in der Hauptebene verwendet werden.

G-Funktionen bei vordefinierten Punkten

Die Programmsätze mit den Funktionen G2/G3, G77 und G93 können nur einen einzigen definierten Punkt enthalten.

Die Programmsätze mit den Funktionen G0, G1 und G79 können bis zu vier definierte Punkte enthalten.

Verwendung eines vordefinierten Punktes

Das Format für die Verwendung eines vordefinierten Punktes lautet:

N... G... P..., worin P... die Nummer des Punktes im Punktespeicher ist.

Weitere Formate sind möglich:

N... G79 P4=2 P2=10 P3=1 P1=5

N... G79 P1=E5 P2=E1

Die P-Adresse kann auch mit Index programmiert werden. Der Indexwert gibt die Priorität für die Reihenfolge der Abarbeitung an. Es stehen Indexzahlen von 1-4 zur Verfügung (1=höchste Priorität, 4=niedrigste Priorität). Die Eingabe nach dem Gleichheitszeichen ist die Nummer des Punktes im Punktespeicher.

Eine weiter Möglichkeit ist, die Punktedefinition parametrisiert einzugeben, wobei der Index wieder die Priorität setzt.

Punktespeicher

Im Punktespeicher der CNC können bis zu 255 definierte Punkte abgelegt werden. Die Maximalzahl wird über eine Maschinenkonstante (MC82) definiert.

Löschen

Die Koordinaten eines definierten Punktes bleiben wirksam bis:

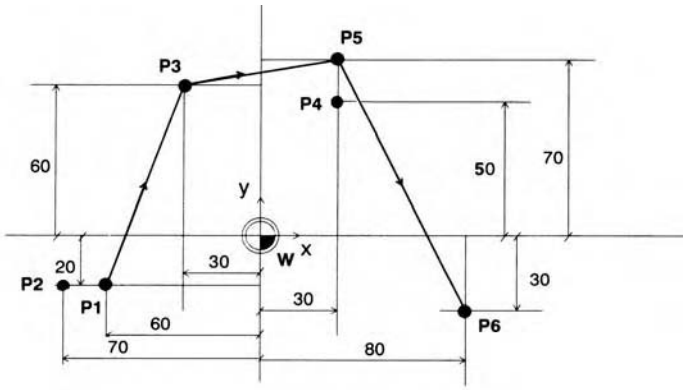
- der Punkt durch einen anderen G78-Satz neu definiert wird
- der Punktespeicher geändert oder durch den Bediener gelöscht wird
- ein Datenträger mit definierten Punkten eingelesen wird.

Der Punktespeicher wird nicht durch CNC rücksetzen beeinträchtigt.

Einschränkungen

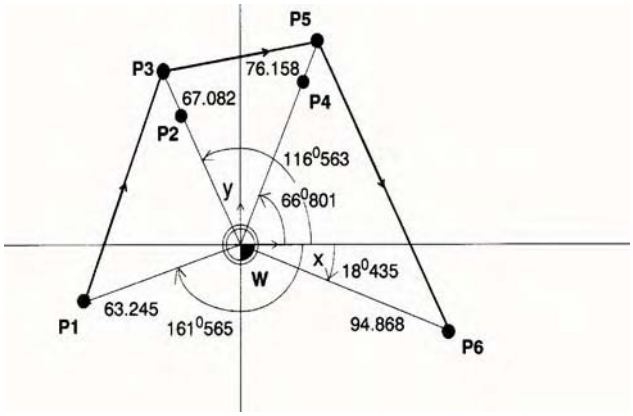
In einem G78-Satz kann jeweils nur ein Punkt spezifiziert werden. Weitere Wörter sind nicht zulässig.

Beispiele



N10 G78 P1 X-60 Y-20	Die Punkte werden definiert
N11 G78 P2 X-70 Y-20	
N12 G78 P3 X-30 Y60	
N13 G78 P4 X30 Y50	
N14 G78 P5 X30 Y70	
N15 G78 P6 X80 Y-30	
:	
N90 G0 P1=1	Werkzeug im Eilgang auf die durch P1 definierte Position fahren
N91 G1 P1=3 P2=5 P3=6 F1000	Werkzeug mit programmiertem Vorschub auf P3, dann auf P5 und zum Schluss auf P6 fahren

Beispiel 2 Verwendung von Polarkoordinaten



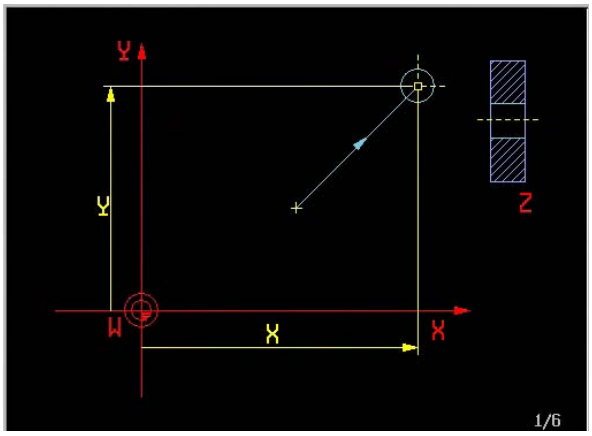
N10 G78 P1 B2= -161.565 L2= 63.245	Die Punkte werden definiert
N11 G78 P2 B2= 116.563 L2= 65	
N12 G78 P3 B2= 116.563 L2= 67.082	
N13 G78 P4 B2= 66.801 L2= 72	
N14 G78 P5 B2= 66.801 L2= 76.158	
N15 G78 P6 B2= - 18.435 L2= 94.868	
:	
N90 G0 P1=1	Werkzeug in Eilgang auf die durch P1 definierte Position fahren
N91 G1 P1=3 P2=5 P3=6 F1000	Werkzeug mit programmiertem Vorschub auf P3, dann auf P5 und zum Schluss auf P6 fahren.

5.40 G79 Zyklusaufruf

Aufrufen von Festzyklen, zum Ausführen von Bohrarbeiten (G81, G83 bis G86) oder Fräsarbeiten (G87 bis G89) an programmierten Positionen.

Format

G79 [Achsenkoordinaten] {B1=...}



G	Zyklusaufruf
X	Punktkoordinate
Y	Punktkoordinate
Z	Punktkoordinate
B	Punktwinkel
C	Punktwinkel
B1=	Winkel
B2=	Polarwinkel
?90=	Punkt abs. (X,Y,Z..)
?91=	Punkt inkr. (X,Y,Z..)
L1=	Streckenlänge
L2=	Polarlänge
P1=	Punktedefinitionsnummer
P2=	Punktedefinitionsnummer
P3=	Punktedefinitionsnummer
P4=	Punktedefinitionsnummer

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G81, G83...G89

Ausführung der definierten Festzyklen

Die Positionen an denen ein vordefinierter Festzyklus ausgeführt werden soll, werden in den auf die Festzyklusdefinition folgenden G79-Sätzen programmiert.

Ein Festzyklus für Bohrarbeiten (G81, G83...G86) wird ausgeführt in der Werkzeugachse, der senkrecht zu der mit der jeweiligen G-Funktion für die Ebenenauswahl (G17, G18, G19) definierten Hauptebene angeordnet ist.

Ein fester Fräszyklus wird in der mit der jeweiligen G-Funktion für die Ebenenauswahl (G17, G18, G19) definierten Hauptebene ausgeführt.

Der erste auf einen definierten Festzyklus folgende G79-Satz muss eine Werkzeugachsenkoordinate enthalten.

Die Richtung der Bohrarbeiten wird im Satz mit dem Festzyklus durch das Vorzeichen des Z-Wortes programmiert, mit dem die Gesamttiefe angegeben wird.

Positionierlogik

Mit der Positionierlogik der CNC lässt sich die Möglichkeit einer Kollision zwischen Werkzeug und Werkstück verringern. Für Einzelheiten über die Positionierlogik siehe die Beschreibung der Funktion G0.
Der Programmierer sollte darauf achten, dass das Werkzeug nicht mit irgendeiner Werkstückspannvorrichtung kollidieren kann.

Spindeldrehung

Wenn beim Aufruf eines G79-Satzes die Spindel nicht dreht, so wird eine Fehlermeldung ausgelöst und die Programmausführung gestoppt.

Radiuskorrektur

Beim Aufruf eines G79-Satzes muss die Radiuskorrektur ausgesetzt werden (G40 muss aktiv sein).
Soll nach einem G79-Satz die Radiuskorrektur wieder wirksam sein, ist die zutreffende G-Funktion aus der Reihe G40...G44 zu programmieren.

Gedrehte Tasche Bzw. Nute (B1=)

Eine vordefinierte Tasche oder Nute (G87 bzw. G88) kann um einen Winkel gedreht werden. Die Drehmitte ist der Punkt, der im G79-Satz zum Programmieren der Taschen- bzw. Nutenlage verwendet wird.
Der Winkel wird mit dem Wort B1= in Grad und Bruchteilen von Grad programmiert, und liegt im Bereich - 360 bis 360.
Der Winkel wird in bezug auf die X-Achse (G17 und G18) oder der -Z-Achse (G19) gemessen.
Ist B1=0 programmiert oder ist B1= überhaupt nicht programmiert, so wird die Tasche bzw. Nute achsparallel gefräst.

Hinweis: Das Wort B1= hat in einem G79-Satz zwei Bedeutungen. Es stellt entweder den Winkel für das Drehen einer Tasche bzw. Nute dar, oder es dient dazu, die Koordinaten (B1=, L1= oder X/Y, B1=) für die Lage der Taschenmitte zu programmieren.

Funktionen G0, G1, G2, G3 und G6

Die Funktionen G0, G1, G2, G3, und G6 werden durch einen G79-Satz ignoriert. Nach Ausführung des G79-Satzes ist die betreffende Funktion wieder wirksam.

Werkzeug weist in der positiven Richtung (G66/G67)

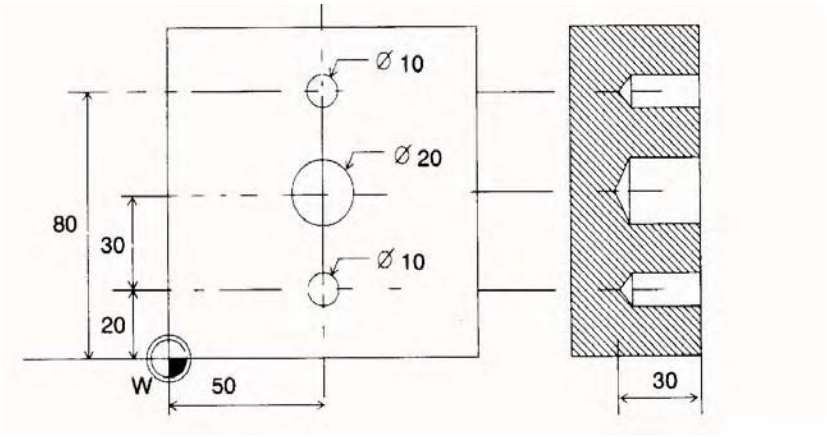
Wenn das Werkzeug in der positiven Richtung der Werkzeugachse weist (G67 wirksam), so muss die Tiefe für den Festzyklus mit einem positiven Vorzeichen (+) programmiert werden, um anzugeben, dass der Zyklus in der positiven Richtung der Werkzeugachse ausgeführt werden muss.
Bei Fräszyklen wird die Drehrichtung auf den Kreisbögen automatisch gewechselt.
Die mit dem J-Wort programmierte Bearbeitungsrichtung wird nicht automatisch gewechselt.

Kinematik Verrechnen (G108)

Beim aktiver G108 dürfen keine Rundachsen programmiert werden (O141).

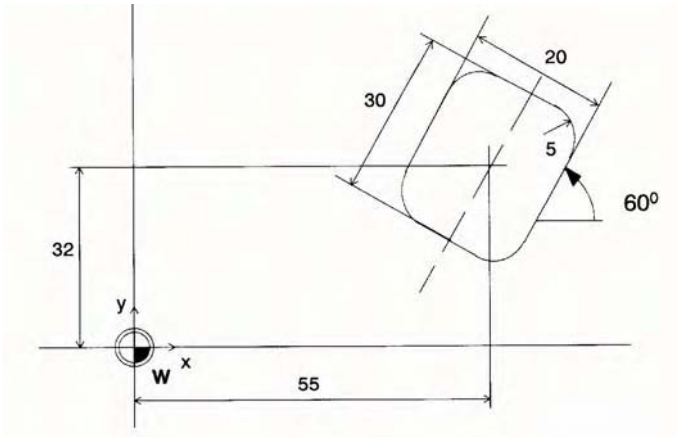
Beispiele

Beispiel 1 Drei Löcher sollen gebohrt werden



N50 G78 P1 X50 Y20 Z0	Punkt 1 definieren
N55 G78 P2 X50 Y80 Z0	Punkt 2 definieren
N60 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Bohrerdurchmesser 10 mm)
N65 G81 Y1 Z-30 F100 S1000 M3	Bohrzyklus definieren und Spindel einschalten
N70 G79 P1=1 P2=2	Löcher an den Punkten 1 und 2 bohren
N75 T2 M6	Werkzeug 2 einwechseln (Bohrerdurchmesser 20 mm)
N80 G79 X50 Y50 Z0	Loch bohren
N90 M30	Programm-Ende

Beispiel 2 Gedrehte Tasche



N55 G17	Hauptebene für die Tasche definieren
N60 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln (Fräserradius 4,5 mm)
N65 G87 X30 Y20 Z-5 B1 R5 F100 S1000 M3	Tasche definieren als verlaufen die Seiten parallel zu den X- und Y-Achsen
N70 G79 X55 Y32 Z0 B1=60	Tasche wird gefräst. Dieser Satz enthält die Taschenmitte (X55, Y32, Z0) und den Winkel (60°) der die Taschenachse mit der X-Achse bildet

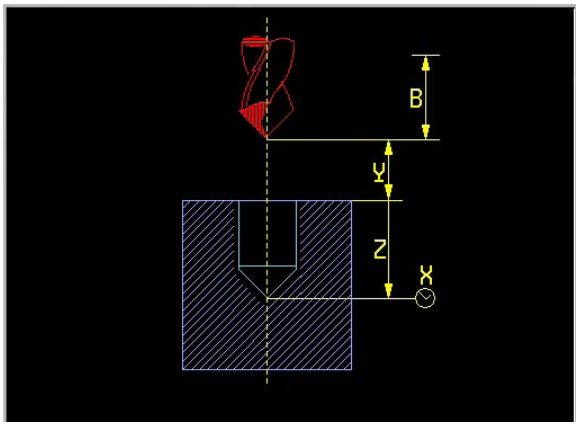
5.41 G81 Bohrzyklus

Einen Bohrzyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G781

Format

G81 Z... {Y...} {X...} {B...}



G	Bohrzyklus
X	Verweilzeit (s)
Y	Sicherheitsabstand
Z	Bohrtiefe
B	Erhöhter Rückzugsabstand

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G79, G83...G89

Bearbeitungstiefe (Z)

Letzte Bearbeitungstiefe, von der Oberfläche aus gemessen.
Das Vorzeichen des Z-Wortes gibt die Richtung der Bewegung auf Tiefe in der Werkzeugachse an:
"-" in negativer Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+" in positiver Richtung.

Rückzugsabstand (B)

Der Rückzugsabstand wird zum Sicherheitsabstand (Y-Wort) hinzuaddiert. Dieser zusätzliche Abstand kann einen positiven oder negativen Wert darstellen.

Ist kein B-Wort programmiert worden, so erfolgt die Rückzugsbewegung auf einen Punkt, der um den Sicherheitsabstand über der Oberfläche liegt.

Verweilzeit am Grund der Bohrung (X)

Nötigenfalls kann eine Verweilzeit am Grund der Bohrung in Schritten von 0,1 s programmiert werden.
Minimal programmierbare Verweilzeit : 0,1 s
Maximal programmierbare Verweilzeit : 900 s

Ist kein X-Wort programmiert worden, so wird keine Verweilzeit eingelegt.

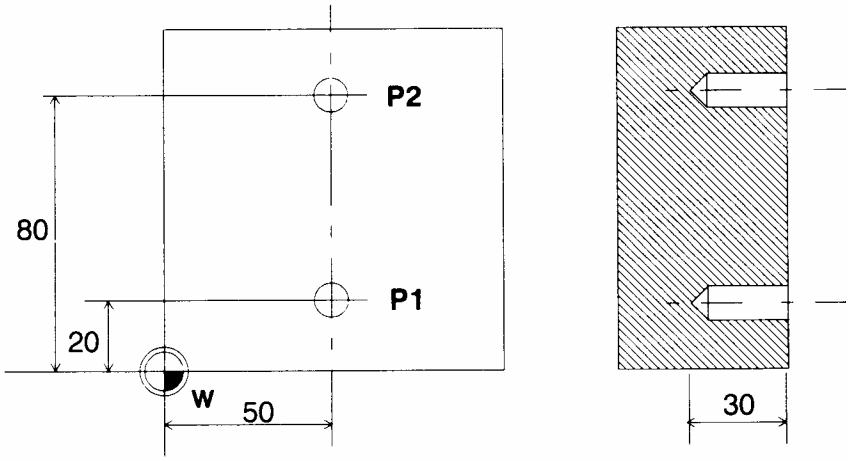
Ausführung

Ein definierter Festzyklus wird an den im G77- oder G79-Satz programmierten Positionen ausgeführt.
Die Ausführung erfolgt in der mit der Funktion für die Ebenenauswahl (G17, G18 oder G19) angegebenen Werkzeugachse.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Beispiel



N50 G78 P1 X50 Y20 Z0	Punkt 1 definieren
N55 G78 P2 X50 Y80 Z0	Punkt 2 definieren
N60 G0 Z10 T1 M6	Werkzeug einwechseln und von der Werkzeugwechsel - position aus starten
N65 G81 X1.5 Y1 Z-30 F100 S500 M3	Festen Bohrzyklus definieren und Spindel einschalten
N70 G79 P1 P2	Festzyklus an Punkt 1 und danach an Punkt 2 ausführen

Festzyklusablauf:

- Bohrer fährt im Eilgang auf einen Punkt, der um den Sicherheitsabstand (Y-Wort von G81) über der Oberfläche liegt
- Zustellung des Bohrers auf Tiefe (Z-Wort von G81) mit programmiertem Vorschub
- Verweilzeit von 1,5 s
- Rückzug des Bohrers im Eilgang auf einen Punkt, der um den Sicherheitsabstand über der Oberfläche liegt.

5.42 G83 Tieflochbohrzyklus

Einen Tieflochbohrzyklus in einem Programmsatz programmieren.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G782 und G783

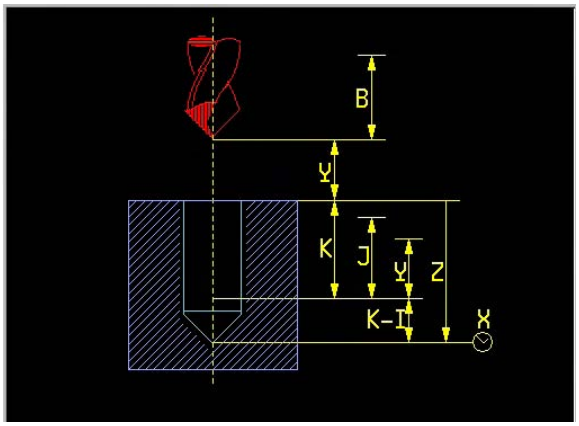
Format

Werkzeugbewegungen, wenn J0 wirksam ist (Werkzeug wird auf Sicherheitsabstand Y zurückgezogen).

G83 Z... {Y...} {K...} J0 {I...} {X...} {B...}

Werkzeugbewegungen, wenn J>0 (Werkzeug verbleibt zwischen den Bearbeitungsschritten im Werkstück).

G83 Z... {Y...} {K...} {I...} {J...} {X...} {B...} {K1=}



G	Tieflochbohrzyklus
X	Verweilzeit (s)
Y	Sicherheitsabstand
Z	Gesamte Bohrtiefe
B	Erhöhter Rückzugsabstand
I	Reduzierwert der Bohrtiefe
J	Rückzugsabstand nach Bohrschritt
K	Bohrtiefe für ersten Bohrschritt
K1=	Anzahl Zustellungen bis Ausspanen

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G79, G81, G84...G89

Ausführung

Ein definierter Bearbeitungszyklus wird mit der G77-Funktion oder der G79-Funktion ausgeführt.
Die Ausführung erfolgt in der für die Ebenenauswahl (G17, G18 oder G19) festgelegten Werkzeugachse.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Gesamttiefe der Bohrung (Z)

Bohrtiefe, in bezug zur Werkstückoberfläche.
Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkzeugrichtung.

"-" in negativer Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+" in positiver Richtung.

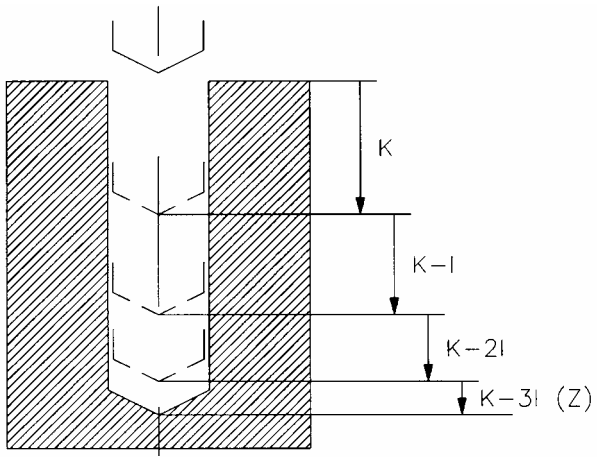
Bohrtiefe für ersten Bohrschritt (K)

Im allgemeinen werden die Tieflochbohrarbeiten in mehreren Schritten ausgeführt. Die Zustelltiefe des ersten Bohrschrittes wird mit der K-Adresse programmiert.
Ist der K-Wert größer als die Gesamttiefe Z, so wird der Z-Wert verwendet. Die Bohrung wird somit in einem Schritt gebohrt.
Das K-Wort ist vorzeichenlos.

Verweilzeit am Grund der Bohrung (X)

Nötigenfalls kann eine Verweilzeit am Grund der Bohrung in Schritten von 0,1 s programmiert werden.
Minimal programmierbare Verweilzeit: 0,1 s
Maximal programmierbare Verweilzeit: 900 s
Ist kein X-Wort programmiert worden, so wird keine Verweilzeit eingelegt.

Reduzierwert der Bohrtiefe (I)



Wird die errechnete Zustelltiefe kleiner als der I-Wert, so wird der I-Wert verwendet. Die letzte Zustelltiefe kann kleiner sein als der I-Wert.
Das I-Wort ist vorzeichenlos.

Wenn I0 programmiert worden ist, so sind alle Zustelltiefen (möglicherweise mit Ausnahme der letzten Zustelltiefe) der Tiefe der ersten Zustellung gleich.

Erhöhter Rückzugsabstand (B)

Der erhöhte Rückzugsabstand B wird zum Sicherheitsabstand (Y-Adresse) hinzuaddiert, was z.B. die Möglichkeit bietet, Hindernisse zu umgehen. Dieser zusätzliche Abstand wird normalerweise ein positiver Wert sein, er kann jedoch auch als negativer Wert eingegeben werden.
Ist keine B-Adresse programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Rückzugsabstand nach Bohrschritt (J)

Mit der J-Adresse wird angegeben, wie das Werkzeug nach jedem Bohrschritt zurückgezogen werden soll.

J0 : Das Werkzeug wird nach jedem Bohrschritt auf den Sicherheitsabstand zurückgezogen. (Einschaltstellung).

J>0: Das Werkzeug wird nach jedem Bohrschritt über den programmierbaren Rückzugsabstand zurückgezogen. Das Werkzeug bleibt dabei in der Bohrung, während die Späne gebrochen werden.

Das J-Wort ist vorzeichenlos.

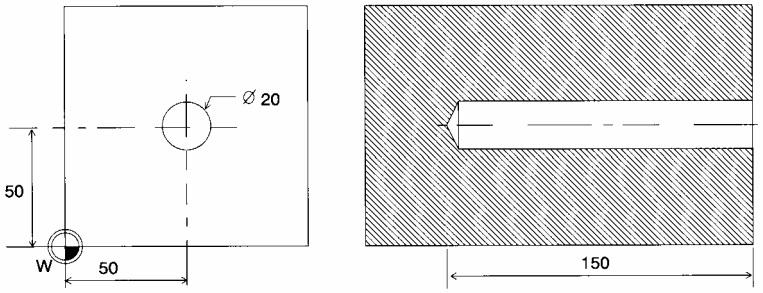
Anzahl der Zustellungen bis zum Ausspanen (K1=)

Nach einer programmierten Anzahl von Vorschubbewegungen (z.B. K1=2, 3, 4 usw.) erfolgt ein Rückzug des Werkzeuges auf Sicherheitsabstand (Y-Adresse), zwecks Ausspanen.
Die K1-Adresse wirkt nur, wenn J>0 programmiert ist.

Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

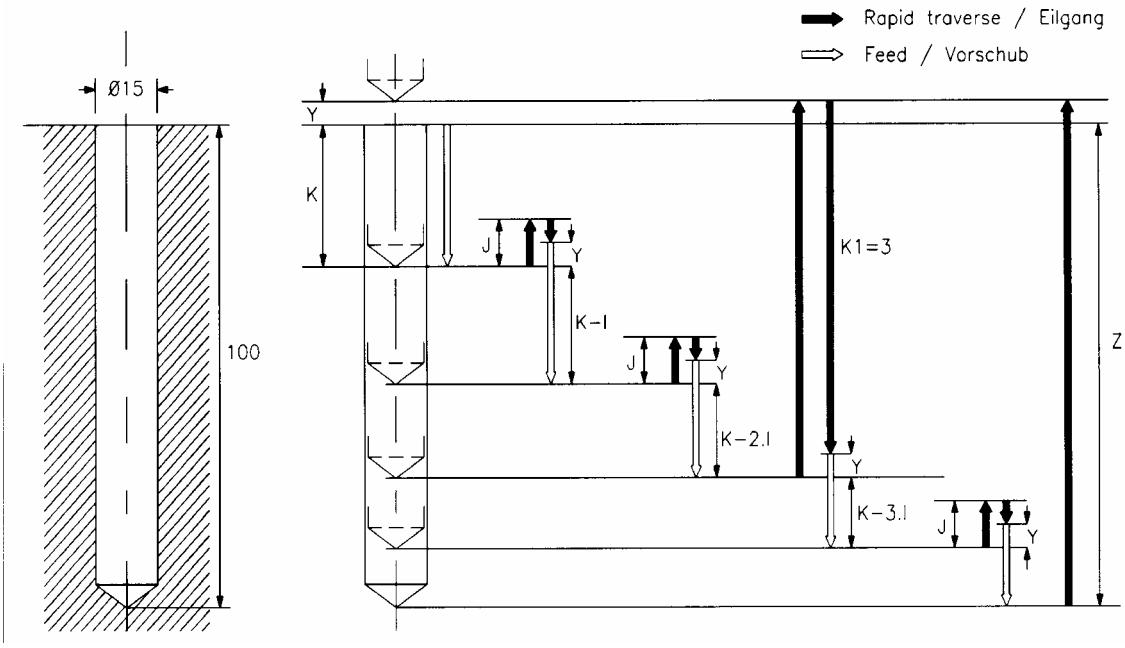
Beispiele
Beispiel 1



N5 T1 M6	Werkzeug 1 anwählen
N10 G83 Y4 Z-150 I2 J6 K20 F200 S500 M3	Tieflochbohrzyklus definieren
N20 G79 X50 Y50 Z0	Tieflochbohrzyklus aufrufen

Beispiel 2

Es soll eine Bohrung (d=15, 100 tief) gebohrt werden. Nach der 3. Zustellung soll der Bohrer zum Ausspanen zurückgezogen werden.



N.. G83 Y3 Z-100 I5 J6 K30 K1=3

G83	Tieflochbohrzyklus
Y3	Sicherheitsabstand 3 mm
Z-100	Tiefe der Bohrung 100 mm
I5	Reduzierwert der Bohrtiefe 5 mm
K30	Bohrtiefe für ersten Bohrschritt 30 mm. K-Wert wird bei jedem Bohrschritt um den I-Wert reduziert
K1=3	Nach jeder 3. Zustellbewegung soll der Bohrer zum Ausspanen auf den Sicherheitsabstand (Y) außerhalb der Bohrung fahren.

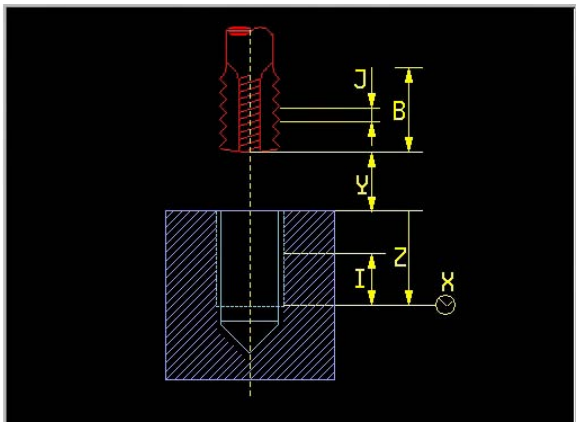
5.43 G84 Gewindebohrzyklus

Einen Gewindebohrzyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.

Format

G84 Z... {Y...} {B...} {J...} {X...}
oder
G84 I1=0 Z... {Y...} {B...} {J...} {X...}

Das Gewindebohren kann auch als Interpolation zwischen der Werkzeugachse und der Spindel, in einem geschlossenem Regelkreis, ausgeführt werden. In dieser Interpolation wird das Beschleunigungsvermögen der Spindel mitgenommen. Dadurch ist garantiert, dass die Spindel mit der gewünschten Drehzahl läuft. ("Synchron tapping").




```
G    Gewindebohrzyklus
X    Verweilzeit (s)
Y    Sicherheitsabstand
Z    Gewindetiefe
B    Erhöhter Rückzugsabstand
I    Einfahrrampe in Umdrehungen
J    Gewindesteigung
I1=  Interpolation  (0=ohne,1=mit)
```

I1= Interpolation (0 = geführt, 1 = interpolierend)

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G79, G81, G83, G85...G89

Interpolation (I1=)

Gewindebohren kann ohne oder mit Interpolation programmiert werden.

I1=0 geführt (Grundstellung, offener Lageregelkreis)

I1=1 interpolierend (geschlossener Lageregelkreis)

Eine aktive "Bearbeitungsebene schwenken (G7)" kann nur mit Interpolation bearbeitet werden (I1=1)

Beim aktiver "Bearbeitungsebene schwenken (G7)", wobei der Kopf nicht geschwenkt ist (Werkzeugachse ist gleich der Z-Achse), ist auch geführtes Gewindebohren möglich (I1=0).

Gewindetiefe (Z)

Gewindetiefe, von der Oberfläche aus gemessen.

Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkzeugrichtung:

Pendelnder Gewindebohrerhalter

Bei Verwendung eines pendelnden Gewindebohrerhalters sollte der Sicherheitsabstand (Y) genügend groß sein um sicherzustellen, dass das Werkstück nicht vom Werkzeug berührt wird wenn es vollständig zurückgezogen und die Gewindebohrerhalterfeder entspannt ist.

Erhöhter Rückzugsabstand (B)

Der erhöhte Rückzugsabstand wird zum Sicherheitsabstand (Y-Wort) hinzuaddiert, was z.B. die Möglichkeit bietet, Hindernisse zu umgehen. Dieser zusätzliche Abstand wird normalerweise ein positiver Wert sein, er kann jedoch auch als negativer Wert eingegeben werden.
Ist kein B-Wort programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Starres Gewindebohren

Starres Gewindebohren, d.h. Gewindebohren ohne pendelnden Gewindebohrerhalter, ist möglich wenn die Spindel einer Werkzeugmaschine mit einem Messwertgeber ausgestattet wird.

Um den Drift der Spindel, auf Maschinen ohne Interpolation, zu beseitigen, muss vor Anfang des Gewindebohrens ein orientierter Spindelhalt (M19) programmiert werden. An bestimmten Werkzeugmaschinen wird beim Werkzeugwechsel (M6) automatisch ein orientierter Spindelhalt vorgenommen. Für Einzelheiten siehe die betreffende Dokumentation des Maschinenbauers.

Gewindenachschneiden

Für Maschinen mit Interpolation (I1=1) bietet die Programmierung eines Orientierten Spindelhaltes (M19), mit D-Parameter 'Spindelversatzwert', die Möglichkeit für Gewindenachschneiden.

Hinweis Nach dem interpolierenden Gewindeschneiden (I1=1) ist die modale M-Funktion (M3,M4) nicht mehr aktiv,. Diese wird mit M19 überschrieben.

Einfahrrampe (I)

Um ein Ausreißen des Gewindes und das Überfahren der Gewindetiefe beim Gewindebohren zu vermeiden, ist ein geführtes Abbremsen des Vorschubes und der Drehzahl notwendig. Mit der I-Adresse wird die Anzahl der Umdrehungen vor Erreichen der Tiefe programmiert. Wird das I-Wort nicht programmiert, so wirkt die in einer Maschinenkonstante (MC723) abgelegte Einfahrrampengröße. (Einfahrrampe bei G84 in mm).

Gewindesteigung (J)

Die Gewindesteigung kann folgendermaßen programmiert werden:

- mit dem J-Wort
- Sie lässt sich aber auch mit der nachfolgenden Formel ermitteln:
  F(Vorschub) = Gewindesteigung (J) * Spindeldrehzahl (S)

Verweilzeit am Grund der Bohrung (X)

Nötigenfalls kann eine Verweilzeit am Grund der Bohrung in Schritten von 0,1 s programmiert werden.
Minimal programmierbare Verweilzeit: 0,1 s
Maximal programmierbare Verweilzeit: 900 s
Ist kein X-Wort programmiert worden, so wird als Verweilzeit die in MC724 definierten Zeit eingelegt.

Minimaldrehzahl

Wenn Vorschub und Drehzahl während G84 linear auf Null reduziert werden, ist es möglich, dass unterhalb einer bestimmten Spindeldrehzahl die Spindel nicht mehr dreht. Um dieses zu vermeiden, ist die Minimaldrehzahl in MC727 definiert.

Ausführung

Ein definierter Bearbeitungszyklus wird mit der G77- oder G79-Funktion ausgeführt.
Die Ausführung erfolgt in der für die Ebenenauswahl (G17, G18 oder G19) festgelegten Werkzeugachse.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC RÜCKSETZEN gelöscht.

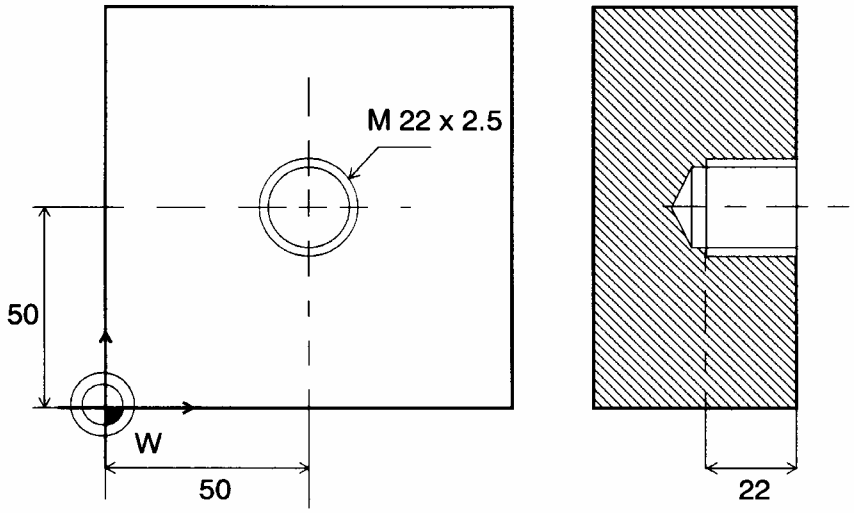
Bemerkung: Beim Aufruf eines G84-Zyklus über G79 muss die CNC auf G94-Betrieb (Vorschub in mm/min) eingestellt sein und nicht auf G95-Betrieb (Vorschub in mm/Umdrehungen). G94 ist immer vor G84 zu programmieren.

Maschinenkonstanten

Bei Interpolation (I1=1) werden die MC723 und MC727 nicht mehr gebraucht.

Die Maschinenkonstanten bei Interpolation (I1=1) der Spindel sollen richtig eingestellt sein während Gewindebohren. Die Beschleunigung der Spindel wird für jedes Getriebe berechnet mit Hilfe von MC2491, 2521, 2551, 2581 und MC2495, 2525, 2555, 2585. Für eine gute Regelung soll jedenfalls auch MC4430 aktiv sein.

Beispiel



N14 T3 M6	Werkzeug 3 einwechseln
N15 G84 Y9 Z-22 J2.5 S56 M3 F140	Festzyklus für Gewindebohren definieren und Spindel einschalten
N20 G79 X50 Y50 Z0	Gewindebohrzyklus an der programmierten Position ausführen. Es kommt ein pendelnder Gewindebohrerhalter zur Anwendung

Ablauf Gewindebohrzyklus:

- der Gewindebohrer fährt im Eilgang auf den Sicherheitsabstand (Y-Adresse), Spindeldrehrichtung im Uhrzeigersinn (M3).
- Zustellbewegung des Werkzeugs auf Gewindetiefe mit programmiertem Vorschub (Vorschubgeschwindigkeit ist abhängig von Gewindesteigung und Spindeldrehzahl).
- Umkehr der Drehrichtung nach Erreichen der Gewindetiefe und Bewegung aus der Bohrung zum Sicherheitsabstand.

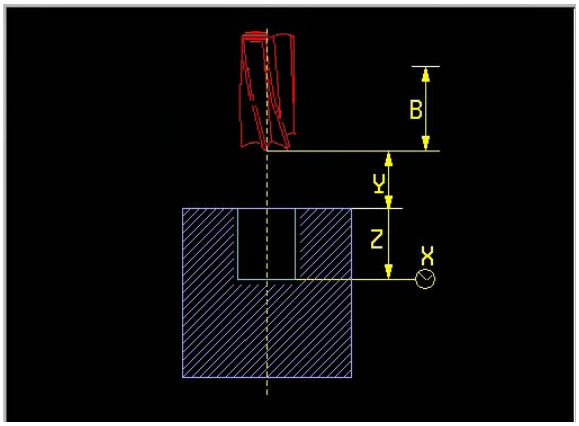
5.44 G85 Reibzyklus

Definieren eines Reibzyklus in einem Programmsatz.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G785

Format

G85 Z... {Y...} {B...} {X...} {F2=..}



G	Reibzyklus
X	Verweilzeit (s)
Y	Sicherheitsabstand
Z	Reibtiefe
B	Erhöhter Rückzugsabstand
F2=	Rückzugsvorschub

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G79, G81, G83, G84, G86-G89

Reibtiefe (Z)

Reibtiefe, in bezug zur Werkstückoberfläche.
Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkzeugrichtung:
"-" in negativer Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+" in positiver Richtung.

Erhöhter Rückzugsabstand (B)

Der erhöhter Rückzugsabstand wird zum Sicherheitsabstand (Y-Wort) hinzugezählt, was z.B. die Möglichkeit bietet, Hindernisse zu umgehen. Dieser zusätzliche Abstand wird normalerweise ein positiver Wert sein, er kann jedoch auch als negativer Wert eingegeben werden.
Ist keine B-Adresse programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Rückzugsvorschub (F2=)

Rückzugsvorschub F2= ist der Vorschub, mit dem das Werkzeug von der Reibtiefe zur Startposition zurückgezogen wird. Mit F2= lässt sich der Rückzug des Werkzeugs beschleunigen. Folglich wird die Ausführungszeit des Zyklus verkürzt. Wird F2= nicht definiert, so erfolgt der Rückzug zur Startposition mit dem programmierten Vorschub F.

Verweilzeit am Grund der Bohrung (X)

Bei Bedarf kann eine Verweilzeit am Grund der Bohrung in Schritten von 0,1 s programmiert werden.
Minimal programmierbare Verweilzeit: 0,1 s
Maximal programmierbare Verweilzeit: 900 s
Falls kein X-Wort programmiert worden ist, wird keine Verweilzeit berücksichtigt.

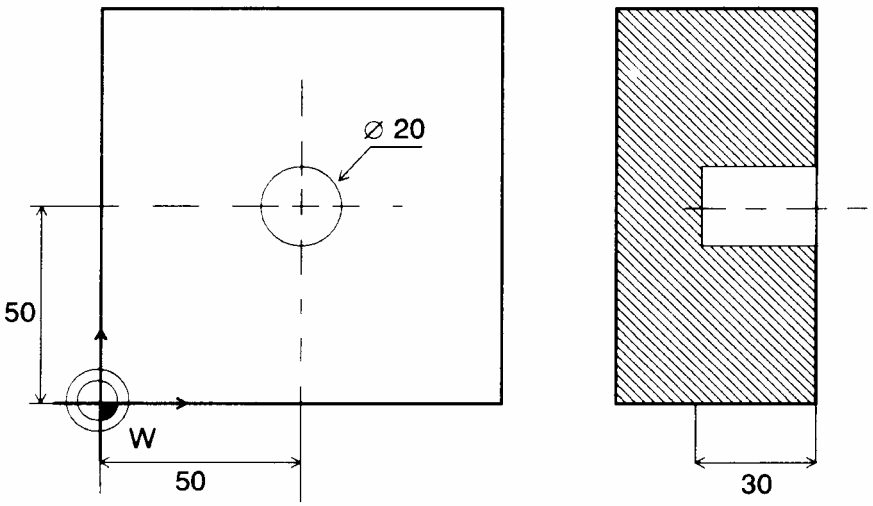
Ausführung

Ein definierter Bearbeitungszyklus wird mit der G77- oder G79-Funktion ausgeführt.
Die Ausführung erfolgt in der für die Ebenenauswahl (G17, G18 oder G19) festgelegten Werkzeugachse.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC-rücksetzen gelöscht.

Beispiel



N25 Z10 T4 M6	Werkzeug 4, eine Reibahle, einwechseln
N30 G85 X2 Y3 Z-20 F100 S1000 F2=200 M3	Reibzyklus definieren und Spindel einschalten
N35 G79 X50 Y50 Z0	Reibzyklus an der programmierten Position ausführen

Zyklusablauf:

- Reibahle fährt im Eilgang auf den Sicherheitsabstand (Y3)
- Zustellbewegung der Reibahle auf Tiefe (Z-20) mit Vorschub (F50)
- Nach Erreichen der Bohrtiefe: Verweilzeit 2 Sekunden (X2)
- Rückzugsbewegung der Reibahle mit höherem Vorschub (F2=200) auf Sicherheitsabstand (Y3)

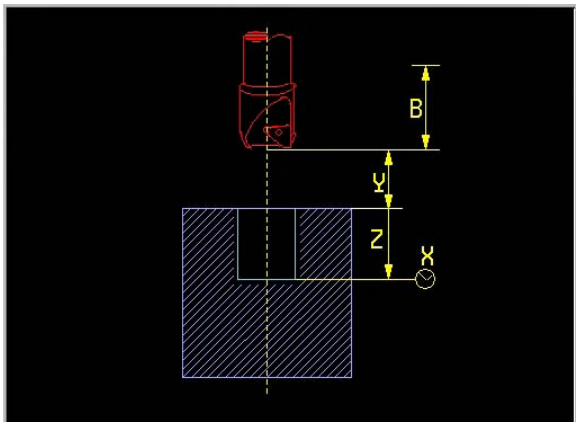
5.45 G86 Ausdrehzyklus

Einen Ausdrehzyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G786

Format

G86 Z... {Y...} {X...} {B...}



G	Ausdrehzyklus
X	Verweilzeit (s)
Y	Sicherheitsabstand
Z	Ausdrehtiefe
B	Erhöhter Rückzugsabstand

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

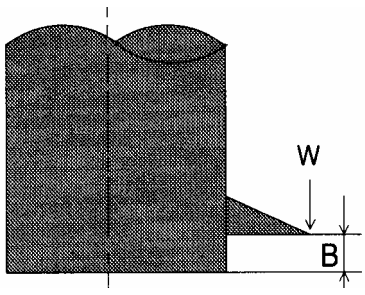
G77, G79, G81, G83-G85, G87...G89

Ausdrehtiefe (Z)

Ausdrehtiefe, in bezug zur Werkstückoberfläche.
Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkzeugrichtung:
"-" in der negativen Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+" in der positiven Richtung.

Erhöhter Rückzugsabstand (B)

Der erhöhter Rückzugsabstand wird zum Sicherheitsabstand (Y-Wort) hinzuaddiert. Er kann als Ausgleichsbetrag dienen für eine Bohrstange, deren Spitze sich nicht ganz unten am Werkzeug befindet.



W = Werkzeugspitze.

Wenn dieser zusätzliche Betrag nicht berücksichtigt wird, so könnte sich das Ausdrehwerkzeug noch im Werkstück befinden, obwohl die Werkzeugspitze bereits auf Sicherheitsabstand ist.

Ist kein B-Wort programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Verweilzeit am Grund der Bohrung (X)

Falls notwendig kann eine Verweilzeit am Grund der Bohrung in Schritten von 0,1 s programmiert werden.

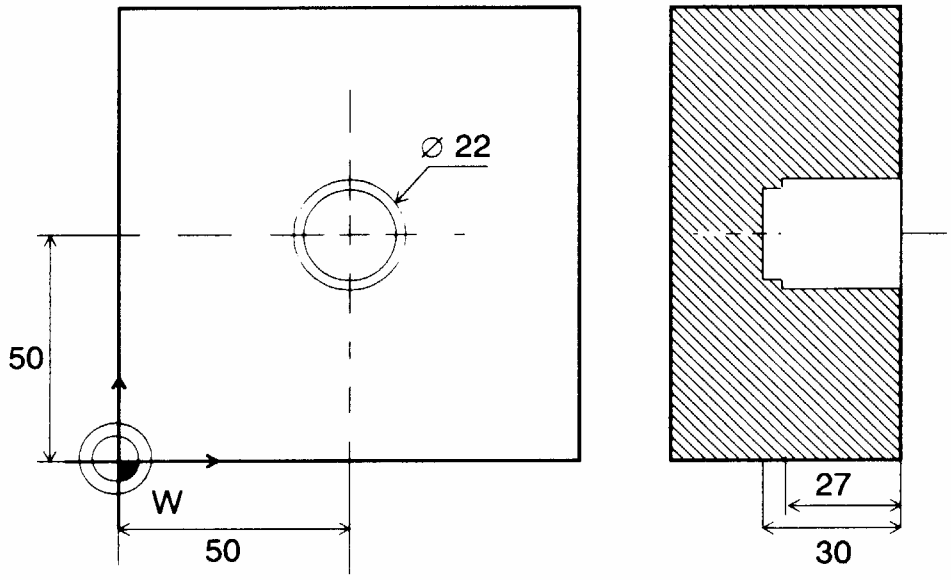
Minimal programmierbare Verweilzeit: 0,1 s
Maximal programmierbare Verweilzeit: 900 s
Ist kein X-Wort programmiert worden, so wird keine Verweilzeit eingelegt.

Ausführung

Ein definierter Bearbeitungszyklus wird mit entweder der G77- oder der G79-Funktion ausgeführt.
Die Ausführung erfolgt in der für die Ebenenauswahl (G17, G18 oder G19) festgelegten Werkzeugachse.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC-rücksetzen gelöscht.



N45 T5 M6	Werkzeug 5 anwählen
N50 G86 X1 Y9 Z-27 B10 F100 S500 M3	Ausdrehzyklus definieren und Spindel einschalten
N55 G79 X50 Y50 Z0	Festzyklus an der programmierten Position ausführen

Festzyklusablauf:

- Die Werkzeugspitze fährt im Eilgang auf den Sicherheitsabstand (Y-Wort)
- Zustellung des Werkzeuges auf Tiefe (Z-Wort), mit programmiertem Vorschub
- Ausschalten der Spindel auf Tiefe
- Verweilzeit von 1 s
- Rückzug des Werkzeugs im Eilgang auf den Sicherheitsabstand (Y-Wort). Die Werkzeugspitze befindet sich außerhalb der Bohrung
- Erneutes Einschalten der Spindel
- Rückzug der Werkzeugspitze auf den erhöhten Rückzugsabstand (B-Wort).

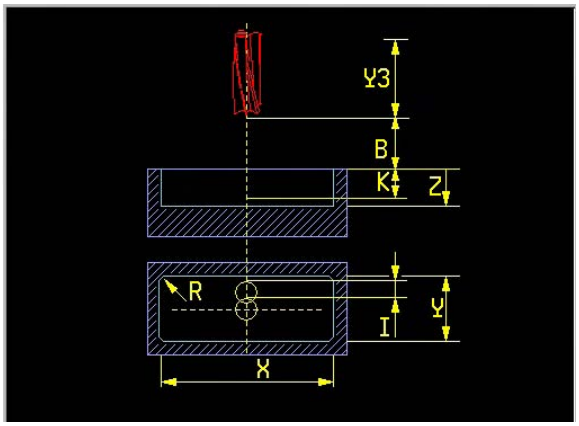
5.46 G87 Rechtecktaschenfräszyklus

Rechtecktaschenfräszyklus in einem Programmsatz programmieren.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G787 und G797

Format

G87 X... Y... Z... {B...} {R...} {J...} {I...} {K...} {Y3=..} {F2=..}




```
G    Rechtecktaschenfräszyklus
X    Abmessung parallel zu X
Y    Abmessung parallel zu Y
Z    Gesamte Taschentiefe
B    Sicherheitsabstand
I    Schnittbreite des Fräsers in %
J    1=Gleichlauf, -1=Gegenlauf
K    Zustelltiefe
R    Eckenradius
Y3=  Erhöhter Rückzugsabstand
F2=  Eintauchvorschub (Satzweise)
```

Taschengeometrie

X	Abmessung parallel zu X
Y	Abmessung parallel zu Y
Z	Gesamte Taschentiefe
R	Eckenradius
F2=	Eintauchvorschub (Satzweise)

Bearbeitungsparameter

B	Sicherheitsabstand
I	Schnittbreite des Fräsers in %
J	J1:Gleichlauf / J-1:Gegenlauf
K	Zustelltiefe
Y3=	Erhöhter Rückzugsabstand

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G79, G81, G83-G86, G88, G89

Gesamte Taschentiefe (Z)

Gesamte Taschentiefe, in bezug zur Werkstückoberfläche.
Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkzeugrichtung:

"-"	in negativer Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+"	in positiver Richtung.

Taschendefinition für jeweilige Bearbeitungsebene

Die nachstehende Tabelle zeigt, welche Adressen verwendet werden, um die Tasche in jeder der drei Hauptebenen (G17, G18, G19) zu definieren.

	XY-EBENE	XZ-EBENE	Z-EBENE
X-Wort parallel zur	X-Achse	X-Achse	Z-Achse
Y-Wort parallel zur	Y-Achse	Z-Achse	Y-Achse
Z-Wort (Werkzeugachse)	Z-Achse	Y-Achse	X-Achse

Die Werte für die X- und Y-Adresse werden ohne Vorzeichen programmiert.

Eintauchvorschub (F2=)

Der programmierbare Eintauchvorschub (F2=) ist der Vorschub, mit dem in der Werkzeugachse die Tiefe für jeden Durchgang angefahren wird. Falls in einem Zyklus kein Eintauchvorschub F2= definiert wurde, wird für die Zustellung auf Tiefe (K-Wort) der halbe programmierte Vorschub F/2 verwendet.

Schnittbreite des Fräsers in Prozent (I)

Der Wert der I-Adresse gibt den Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers an, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist.

Beispiel: I75 gibt an, dass die Schnittbreite gleich 75 % des Werkzeugdurchmessers ist.

Falls kein I-Adresse programmiert ist, wird der Wert aus einer Maschinenkonstante (MC720) verwendet.

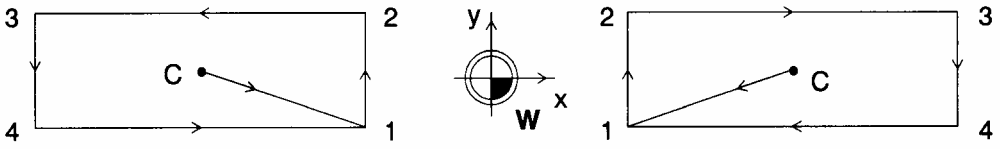
Zustelltiefe (K)

Wenn die Tasche nicht in einem Durchgang auf die gewünschte Tiefe ausgeräumt werden kann, so wird die Tiefe erst nach mehreren Zustellungen (K-Adresse) erreicht.
Wurde keine K-Adresse programmiert oder der K-Wert ist größer oder gleich der Taschentiefe, so wird die Tasche in einem Durchgang gefräst.

Erhöhter Rückzugsabstand (Y3=)

Der erhöhter Rückzugsabstand Y3= wird zum Sicherheitsabstand (B-Adresse) hinzuaddiert, was z.B. die Möglichkeit bietet, Hindernisse zu umgehen. Dieser zusätzliche Abstand wird normalerweise ein positiver Wert sein, er kann jedoch auch als negativer Wert eingegeben werden. Ist kein Y3=-Adresse programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Bearbeitungsrichtung (J)



J+1 Gleichlauffräsen J-1 Gegenlauffräsen

Wurde keine Fräsrichtung programmiert, so wird die Tasche mit Gleichlauffräsen (J1) gefertigt.

Ausführung

Ein definierter Bearbeitungszyklus wird mit der G77- oder der G79-Funktion ausgeführt. Die Lage der Tasche im Werkstück wird bestimmt durch die mit der G77- bzw. G79-Funktion angegebenen Taschenmittelpunktkoordinaten.

Die Tasche wird in der aktiven Ebene (G17, G18 oder G19) gefräst. Dabei wird der Radius des aktiven Werkzeuges verwendet.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Gedrehte Tasche

Soll eine Tasche gefräst werden, die einen Winkel mit den Hauptachsen bildet, so müssen die Sätze G77 und G79 ein Spezialwort (B1=) enthalten, das den Drehwinkel angibt.
Für Einzelheiten siehe G77 und G79.

Hinweis: Im Zyklus wird die Tasche definiert, als wäre sie parallel zu den Achsen.

Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC-Rücksetzen gelöscht.

Schlichtgang

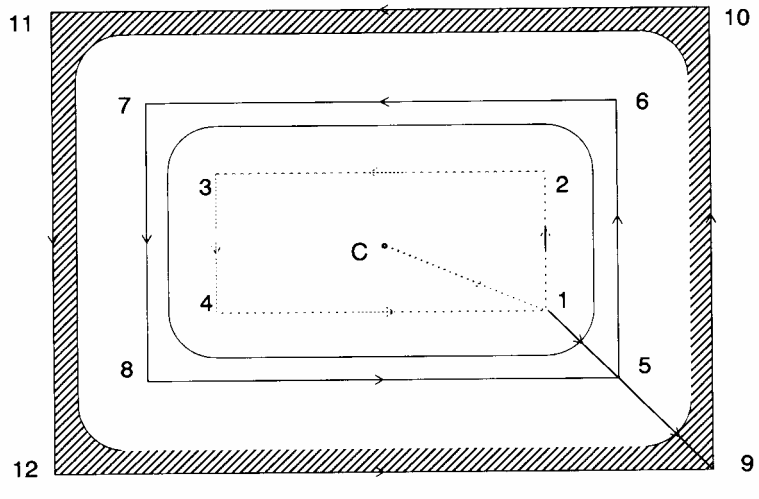
Zum Schlichten der Tasche kann folgende Methode angewendet werden:

1. Schlichtaufmaß zum Werkzeugradius addieren und diesen größeren Radius im Werkzeugspeicher abspeichern.
2. G87-Fräszyklus ausführen. Infolge der Differenz zwischen dem Radius im Werkzeugspeicher und dem aktuellen Radius wird eine Kontur gefräst, die kleiner als die programmierte Kontur ist.
3. Taschenkontur mit G1- und G2/G3-Sätzen programmieren, den Schlichtgang mit Radiuskorrektur ausführen und den aktuellen Werkzeugdurchmesser verwenden.

Werkzeugbewegungsablauf

Der Werkzeugbewegungsablauf zum Fräsen der Tasche sieht so aus:

a. Im Eilgang zur Taschenmitte C fahren und auf Sicherheitsabstand (B-Wort) über dem Werkstück verbleiben.
b. Mit der Hälfte des programmierten Vorschubs auf die erste Tiefe (K-Wort) fahren.



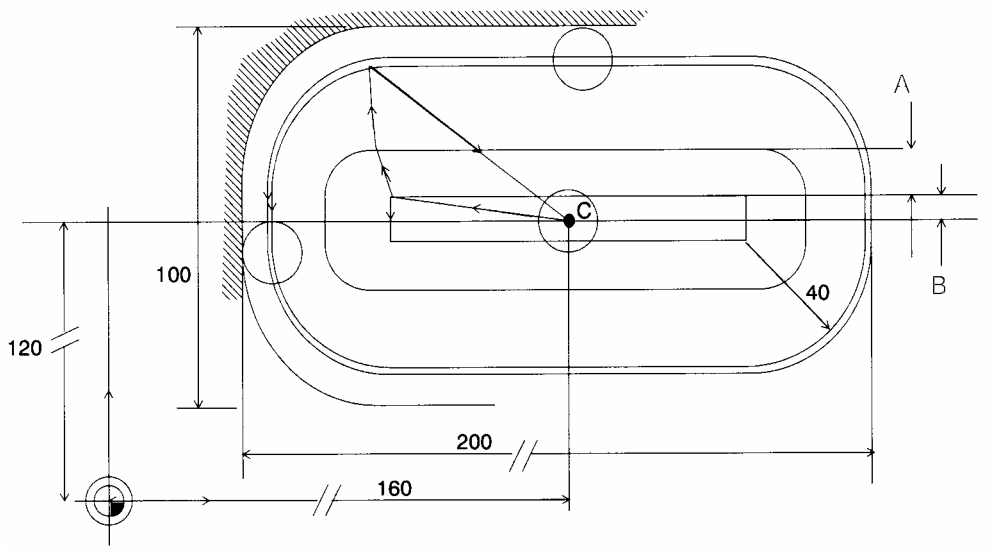
Bewegungsablauf zum Fräsen der Taschen

c. Das Werkzeug vom Mittelpunkt auf Punkt 1 fahren und von Punkt 1 auf Punkt 2, 3, 4 und zurück auf Punkt 1. Punkt 1 wird von der Steuerung berechnet und ist vom X-Wort, Y-Wort und dem Radius des aktiven Werkzeugs abhängig.
d. Das Werkzeug auf Punkt 5 fahren. Der Punkt wird von der Steuerung berechnet.
Der Abstände parallel zu den Achsen sind: I-Wort x Werkzeugdurchmesser
e. Das Werkzeug von Punkt 5 auf Punkt 6, 7, 8 und zurück auf Punkt 5 fahren.
f. Die Schritte d und e nötigenfalls wiederholen, bis die Materialschicht abgetragen ist.
g. Zum Schluss der programmierten Kontur folgen und in der Eckenmitte anhalten.
h. Wenn die programmierte Tiefe erreicht ist, das Werkzeug auf Sicherheitsabstand zurückziehen.
i. Wenn die programmierte Tiefe nicht erreicht ist, das Werkzeug mit dem Dreifachen des programmierten Vorschubs auf die Taschenmitte (C) fahren.
j. Die Schritte b bis i wiederholen, um eine weitere Materialschicht abzutragen.

Nachdem die Tasche ausgeräumt ist kann es sein, dass die Taschenseiten geschlichtet werden müssen.

Die Vorgehensweise ist folgende:
Im Werkzeugspeicher für das aktive Werkzeug wird ein Radiuswert abgespeichert, der um das Schlichtaufmaß größer ist als der aktuelle Werkzeugradius.
Nachdem der Zyklus völlig abgearbeitet ist bleibt dann das Aufmaß für den Schlichtgang zurück.
Das Schlichten der Tasche wird durch Aktivieren der Werkzeugradiuskorrektur und Anwendung der üblichen G1- und G2/G3-Funktionen programmiert.

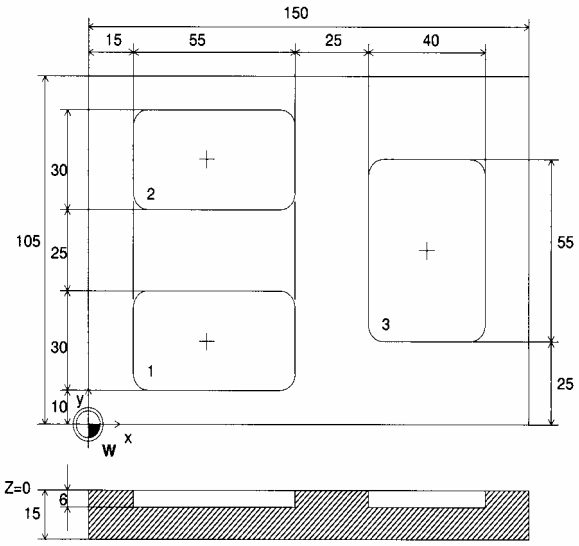
Beispiel
Beispiel 1



A: 75% (I-Wort) von dem Durchmesser.
B: 75% (I-Wort) von dem Radius

```
N10 T1 M6 (Fräser R5)                          Werkzeug 1 einwechseln
N20 G87 X200 Y100 Z-6 J+1 B1 R40 I75 K1.5 F200 S500 M3   Taschenfräszyklus definieren
N30 G79 X160 Y120 Z0                           Zyklus an der programmierten Position ausführen
```

Beispiel 2 Fräsen von drei Taschen




```
N10 T1 M6 (Fräser R5)
N20 G87 X55 Y30 Z-6 J+1 B1 I75 K1.5 F200 S500 M3
N30 G79 X42.5 Y25 Z0
N31 G79 X42.5 Y80 Z0
N40 G87 X40 Y55 Z-6 J+1 B1 I75 K1.5 F200 S500 M3
N50 G79 X115 Y52.5 Z0
```

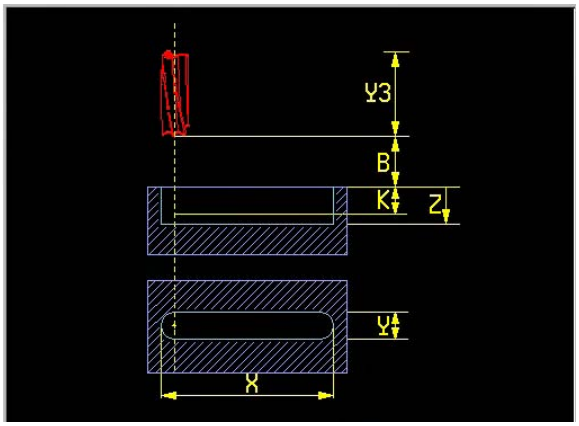
5.47 G88 Nutenfräszyklus

Definieren der Geometrie einer Nut sowie bestimmter Parameter zum Fräsen der Nut in einem Programmsatz.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G788 und G798

Format

G88 X... Y... Z... {B...] {J...} {K...} {Y3=..} {F2=..}




```
G    Nutenfräszyklus
X    Abmessung parallel zu X
Y    Abmessung parallel zu Y
Z    Gesamte Nutentiefe
B    Sicherheitsabstand
J    1=Gleichlauf, -1=Gegenlauf
K    Zustelltiefe
Y3=  Erhöhter Rückzugsabstand
F2=  Eintauchvorschub (Satzweise)
```

Nutengeometrie

X	Abmessung parallel zu X
Y	Abmessung parallel zu Y
Z	Gesamte Nutentiefe
F2=	Eintauchvorschub (Satzweise)

Bearbeitungsparameter

B	Sicherheitsabstand
J	J1:Gleichlauf / J-1:Gegenlauf
K	Zustelltiefe
Y3=	Erhöhter Rückzugsabstand

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

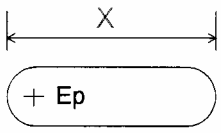
G77, G79, G81, G83-G87, G89

Nutentiefe (Z)

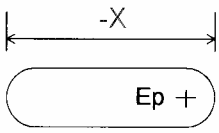
Gesamte Nutentiefe, in bezug zur Werkstückoberfläche.
Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkstückrichtung:

"-"	in negativer Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+"	in positiver Richtung.

Nut parallel zur X-Achse



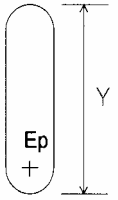
X... (G17), X... (G18), Y... (G19)



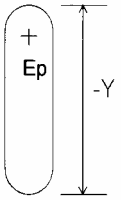
X-... (G17), X-... (G18), Y-... (G19)

Soll die Achse der Nut parallel zur X-Achse verlaufen, so sieht die Programmierung wie folgt aus:
Absolutwert des X-Wortes > Wert des Y-Wortes
Das Vorzeichen des X-Wortes bestimmt, an welcher Seite des Eintrittspunktes (Ep) die Nut gefräst wird. Das Y-Wort wird ohne Vorzeichen programmiert.

Nut parallel zur Y-Achse



Y... (G17), Y... (G18), X... (G19)



Y-... (G17), Y-... (G18), X-... (G19)

Soll die Achse der Nut parallel zur Y-Achse verlaufen, so sieht die Programmierung wie folgt aus:
Absolutwert des Y-Wortes > Wert des X-Wortes

Das Vorzeichen des Y-Wortes bestimmt, an welcher Seite des Eintrittspunktes (Ep) die Nut gefräst wird. Das X-Wort wird ohne Vorzeichen programmiert.

Bearbeitungsebene

Die nachstehende Tabelle zeigt, welche Adressen verwendet werden, um die Nut in jeder der drei Hauptebenen (G17, G18, G19) zu definieren.

	XY-EBENE	XZ-EBENE	YZ-EBENE
X-Wort parallel zur	X-Achse	X-Achse	Z-Achse
Y-Wort parallel zur	Y-Achse	Z-Achse	Y-Achse
Z-Wort (Werkzeugachse)	Z-Achse	Y-Achse	X-Achse

Eintauchvorschub (F2=)

Der programmierbare Eintauchvorschub (F2=) ist der Vorschub, mit dem in der Werkzeugachse die Tiefe für jedem Durchgang angefahren wird. Falls in einem Zyklus kein Eintauchvorschub F2= definiert wurde, wird für die Zustellung auf Tiefe (K-Wort) der halbe programmierte Vorschub F/2 verwendet.

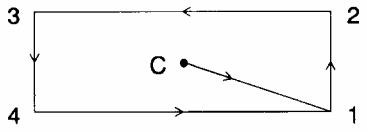
Zustelltiefe (K)

Wenn die Nut nicht in einem Durchgang auf die gewünschte Tiefe ausgeräumt werden kann, so wird die Tiefe erst nach mehreren Zustellungen (K-Adresse) erreicht.
Wurde keine K-Adresse programmiert oder der K-Wert ist größer oder gleich der Nutentiefe, so wird die Nut in einem Durchgang gefräst.

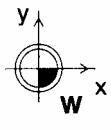
Erhöhter Rückzugsabstand (Y3=)

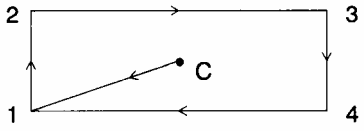
Der erhöhter Rückzugsabstand Y3= wird zum Sicherheitsabstand (B-Adresse) hinzuaddiert, was z.B. die Möglichkeit bietet, Hindernisse zu umgehen. Dieser zusätzliche Abstand wird normalerweise ein positiver Wert sein, er kann jedoch auch als negativer Wert eingegeben werden. Ist kein Y3=-Adresse programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Fräsrichtung auf der Endbearbeitungsbahn (J)



J+1 Gleichlauffräsen





J-1 Gegenlauffräsen

Wurde keine Fräsrichtung programmiert, so wird Gleichlauffräsen unterstellt (J1 ist Einschaltstellung).

Ausführung

Ein definierter Festzyklus wird an den im G77- oder G79-Satz programmierten Positionen ausgeführt. Diese Sätze enthalten die Koordinaten des Eintrittspunktes der Nut.

Die Nut wird in der aktiven Ebene (G17, G18 oder G19) gefräst.
Dabei wird der Radius des aktiven Werkzeuges verwendet.
Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Gedrehte Nut

Soll eine Nut gefräst werden, die einen Winkel mit den Hauptachsen bildet, so müssen die Sätze G77 und G79 ein Spezialwort (B1=) enthalten, das den Drehwinkel angibt.
Für Einzelheiten siehe G77 und G79.

Hinweis: Im Zyklus wird die Nut definiert als wäre sie parallel zu den Achsen.

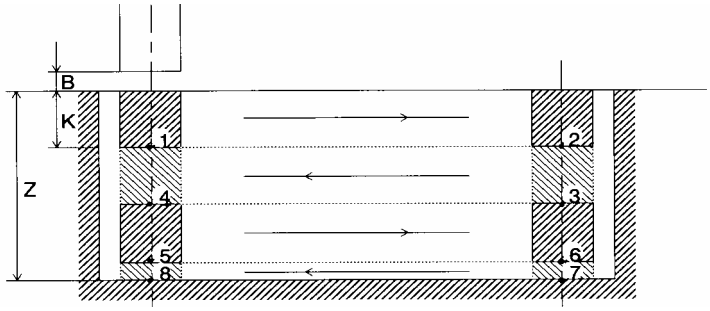
Löschen

Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC-Rücksetzen gelöscht.

Werkzeugbewegungsablauf

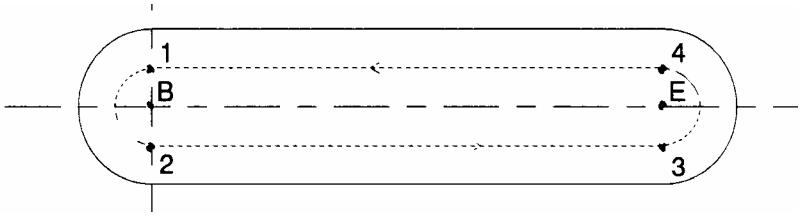
Der Werkzeugbewegungsablauf zum Fräsen der Nut sieht so aus:

a. Im Eilgang zum Punkt B fahren, wo das Werkzeug in die Nut eintritt und beim Sicherheitsabstand (B-Wort) über dem Werkstück verbleibt.
b. Mit der Hälfte des programmierten Vorschubs auf die erste Tiefe (1) fahren.
c. Mit dem programmierten Vorschub durch die Nutenmitte zum Punkt E (2) fahren.
d. Mit der Hälfte des programmierten Vorschubs auf die zweite Tiefe (3) fahren.
e. Mit dem programmierten Vorschub durch die Nutenmitte zurück zum Punkt B (4) fahren.
f. Das Werkzeug bewegt sich hin und her, jedes Mal auf einer anderen Tiefe, bis die Endtiefe erreicht ist.



Bewegungen auf Tiefe in der Nut

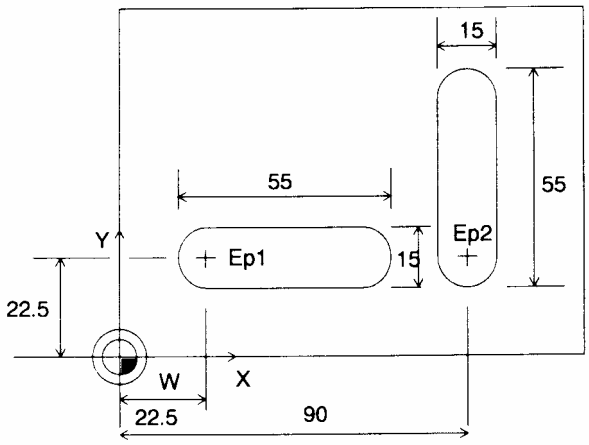
g. Nachdem die Endtiefe erreicht ist werden die Seiten der Nut gefräst, und zwar von B nach 1, 2, 3, 4, 1 und zurück nach B, im Gegenuhrzeigersinn bzw. im Uhrzeigersinn falls J-1 programmiert ist. Die Radiuskorrektur wird automatisch durch die Steuerung eingeschaltet und ausgeschaltet, wenn der Zyklus abgearbeitet ist.



Werkzeugbahn für die Seiten

h. Am Ende des Zyklus wird das Werkzeug aus der Nut herausgezogen und beim Sicherheitsabstand über dem Werkstück angehalten.

Beispiel



N10 T1 M6 (Fräser R5)	Werkzeug 1 einwechseln
N20 G88 X55 Y15 Z-5 B1 K1 Y3=10 F100 F2=200 S500 M3	Zyklus für das Fräsen einer Nute; parallel die X-Achse
N30 G79 X22.5 Y22.5 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen (Ep1).
N40 G88 X15 Y55 Z-5 B1 K1 Y3=10 F2=200	Zyklus für das Fräsen einer Nute; parallel die Y-Achse.
N50 G79 X90 Y22.5 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen (Ep2).

Note: Die F,S und M Funktionen sind noch aktive und brauchen nicht wieder programmiert zu werden..

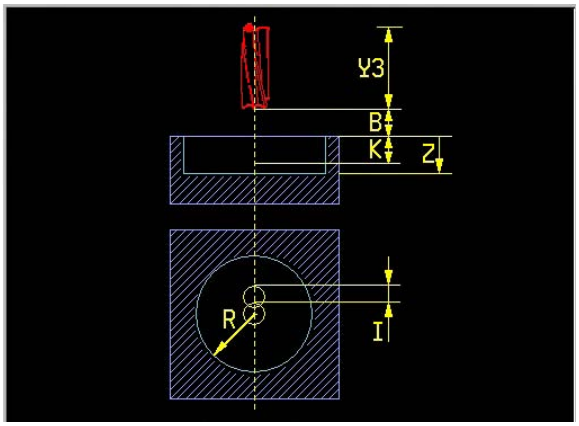
5.48 G89 Kreistaschenfräszyklus

Kreistaschenfräszyklus in einem Programmsatz programmieren.

Siehe auch der erneuerte Zyklus G789 und G799

Format

G89 Z... R... {B...} {I...} {J...} {K...} {Y3=..} {F2=..}




```
G    Kreistaschenfräszyklus
Z    Gesamte Taschentiefe
B    Sicherheitsabstand
I    Schnittbreite des Fräsers in %
J    1=Gleichlauf, -1=Gegenlauf
K    Zustelltiefe
R    Radius der Kreistasche
Y3=  Erhöhter Rückzugsabstand
F2=  Eintauchvorschub (Satzweise)
```

Taschengeometrie

Z	Gesamte Taschentiefe
R	Radius der Kreistasche
F2=	Eintauchvorschub (Satzweise)

Bearbeitungsparameter

B	Sicherheitsabstand
I	Schnittbreite des Fräsers in %
J	J1:Gleichlauf / J-1:Gegenlauf
K	Zustelltiefe
Y3=	Erhöhter Rückzugsabstand

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G77, G79, G81, G83-G88

Gesamte Taschentiefe (Z)

Gesamte Taschentiefe, in bezug zur Werkstückoberfläche.
Das Vorzeichen des Z-Wortes bestimmt die Werkzeugrichtung:

"-"	in negativer Richtung, meist in die Bohrung hinein
"+"	in positiver Richtung.

Taschendefinition für jeweilige Bearbeitungsebene

Die nachstehende Tabelle zeigt, welche Achse in der aktiven Ebene als Werkzeugachse dient:

	XY-EBENE	XZ-EBENE	YZ-EBENE
Z-Adresse (Werkzeugachse)	Z-Achse	Y-Achse	X-Achse

Eintauchvorschub (F2=)

Der programmierbare Eintauchvorschub (F2=) ist der Vorschub, mit dem in der Werkzeugachse die Tiefe für jeden Durchgang angefahren wird. Falls in einem Zyklus kein Eintauchvorschub F2= definiert wurde, wird für die Zustellung auf Tiefe (K-Wort) der halbe programmierte Vorschub F/2 verwendet.

Schnittbreite des Fräsers in Prozent (I)

Der Wert der I-Adresse gibt den Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers an, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist.

Beispiel: I75 gibt an, dass die Schnittbreite gleich 75 % des Werkzeugdurchmessers ist.

Falls kein I-Adresse programmiert ist, wird der Wert aus einer Maschinenkonstante (MC720) verwendet.

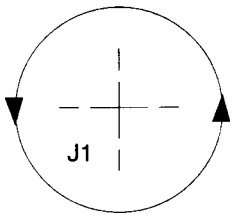
Zustelltiefe (K)

Wenn die Tasche nicht in einem Durchgang auf die gewünschte Tiefe ausgeräumt werden kann, so wird die Tiefe erst nach mehreren Zustellungen (K-Adresse) erreicht.
Wurde keine K-Adresse programmiert oder der K-Wert ist größer oder gleich der Taschentiefe, so wird die Tasche in einem Durchgang gefräst.

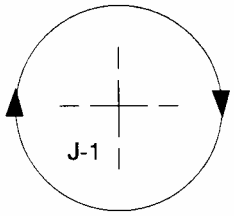
Erhöhter Rückzugsabstand (Y3=)

Der erhöhter Rückzugsabstand Y3= wird zum Sicherheitsabstand (B-Adresse) hinzuaddiert, was z.B. die Möglichkeit bietet, Hindernisse zu umgehen. Dieser zusätzliche Abstand wird normalerweise ein positiver Wert sein, er kann jedoch auch als negativer Wert eingegeben werden. Ist kein Y3=-Adresse programmiert worden, erfolgt die Rückzugsbewegung auf den Sicherheitsabstand.

Fräsrichtung (J)



J+1 Gleichlauffräsen



J-1 Gegenlauffräsen

Wurde keine Fräsrichtung programmiert, wird Gleichlauffräsen unterstellt (J1 ist Einschaltstellung).

Ausführung

Ein definierter Bearbeitungszyklus wird mit der G77- oder der G79-Funktion ausgeführt. Die Lage der Tasche im Werkstück wird bestimmt durch die mit der G77- bzw. G79-Funktion angegebenen Taschenmittelpunktkoordinaten.

Die Tasche wird in der aktiven Ebene (G17, G18 oder G19) gefräst. Dabei wird der Radius des aktiven Werkzeuges verwendet.

Festzyklen sollten immer bei G40-Betrieb programmiert werden.

Löschen

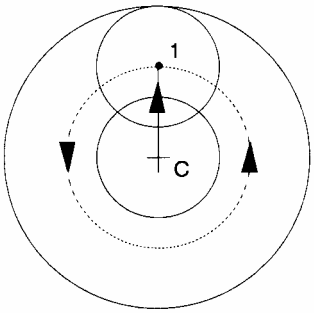
Die Zyklusdaten werden beim Definieren eines neuen Zyklus, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC-Rücksetzen gelöscht.

Schlichtgang

Zum Schlichten der Tasche kann folgende Methode angewendet werden:

1. Schlichtaufmaß zum Werkzeugradius addieren und diesen größeren Radius im Werkzeugspeicher abspeichern.
2. G89-Fräszyklus ausführen. Infolge der Differenz zwischen dem Radius im Werkzeugspeicher und dem aktuellen Radius wird eine Kontur gefräst, die kleiner als die programmierte Kontur ist.
3. Taschenkontur mit G1- und G2/G3-Sätzen programmieren, den Schlichtgang mit Radiuskorrektur ausführen und den aktuellen Werkzeugdurchmesser verwenden.

Werkzeugbewegungsablauf
Der Werkzeugbewegungsablauf zum Fräsen der Kreistasche sieht so aus:

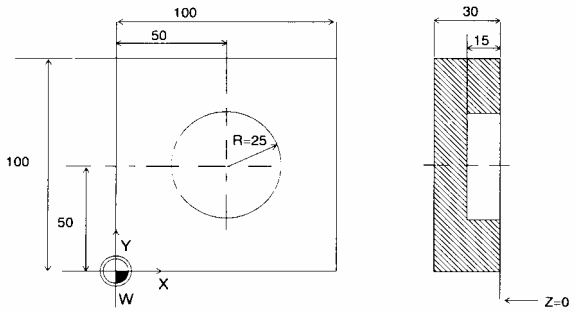


a. Im Eilgang zur Taschenmitte C fahren und auf Sicherheitsabstand (B-Wort) über dem Werkstück verbleiben.
b. Mit der Hälfte des programmierten Vorschubs auf die erste Tiefe (K-Wort) fahren.
Bewegungsablauf zum Fräsen der Kreistasche
c. Mit dem programmierten Vorschub von C nach 1 fahren.
Die zu fahrende Strecke ist gleich Werkzeugdurchmesser x I-Wort.
d. Mit dem programmierten Vorschub einen Vollkreis im Uhrzeigersinn (J-1) bzw. im Gegenuhrzeigersinn (J+1) fahren, vom Werkzeug aus gesehen.
e. Die Schritte c und d wiederholen, bis die Materialschicht abgetragen ist.
f. Mit dem Dreifachen des programmierten Vorschubs zurück zum Punkt C fahren
g. Falls die programmierte Tiefe nicht erreicht ist, folgt eine weitere Bewegung über die Tiefe (K-Wort) und es wird eine weitere Materialschicht abgetragen.
h. Wenn die Gesamttiefe erreicht ist, wird das Werkzeug aus der Tasche herausgezogen und beim Sicherheitsabstand über dem Werkstück angehalten.

Nachdem die Tasche ausgeräumt ist, kann es sein, dass die Taschenseiten geschlichtet werden müssen.

Die Vorgehensweise ist folgende:
Im Werkzeugspeicher für das aktive Werkzeug wird ein Radiuswert abgespeichert, der um das Schlichtaufmaß größer ist als der aktuelle Werkzeugradius.
Nachdem der Zyklus völlig abgearbeitet ist bleibt dann das Aufmaß für den Schlichtgang zurück.
Das Schlichten der Tasche wird durch Aktivieren der Werkzeugradiuskorrektur und Anwendung der normalen G1- und G2/G3-Funktionen programmiert.

Beispiel



N10 T1 M6 (Fräser R5)	Werkzeug einwechseln
N20 G89 Z-15 B1 R25 I75 K6 F200 S500 M3	Zyklus für das Fräsen einer Kreistasche definieren
N30 G79 X50 Y50 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen
N40 G0 Z200	Werkzeug zurückziehen

5.49 G90/G91 Absolut-/inkrementell Programmierung

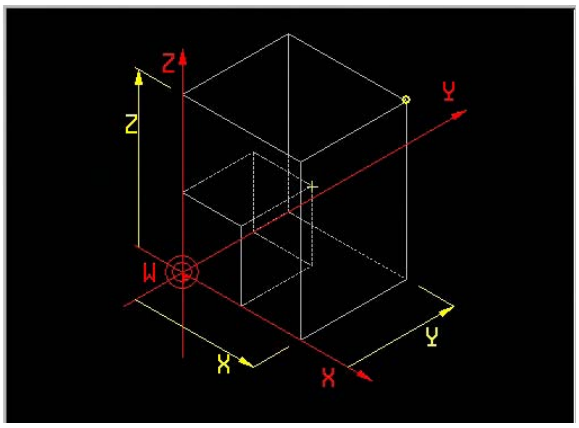
Absolut-/Inkremental- Programmierung kann auf zwei Weise ausgeführt werden:
1) Absolut-/Inkremental- Programmierung mit G90 und G91
2) Wortweise Absolut-/Inkremental- Programmierung mit X90= und X91=

5.49.1 G90/G91 Absolut /Inkrementell Programmierung

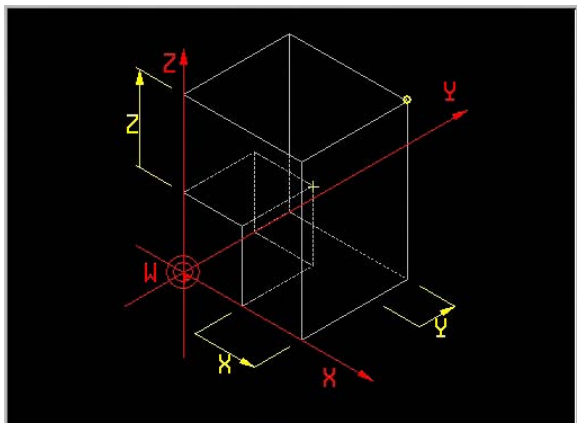
Auswahl aus zwei Arten von Koordinatenprogrammierung.

Format

G90/G91 {Achsenkoordinaten

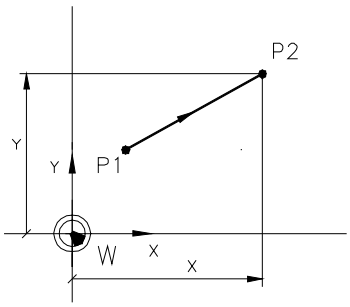


G90

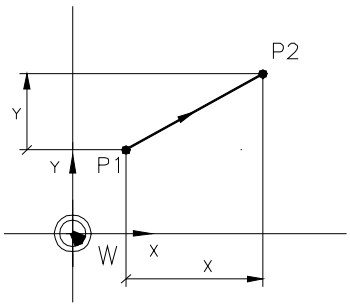


G91

G90: Absolute Koordinaten, gemessen vom Programmnullpunkt W.
G91: Inkrementelle Koordinaten, gemessen von der zuletzt programmierten Werkzeuglage.



G90: Absolute Koordinaten



G91: Inkrementelle Koordinaten

Hinweise und Verwendung

Modalität

G90 und G91 sind zusammen Modal.

Mögliche Achsenkoordinaten bei G90/G91 sein:

X, Y, Z	Endpunktkoordinaten
A, B, C	Endwinkel

Einschaltzustand

Beim Einschalten des CNC-Systems oder bei CNC rücksetzen ist Absolutmaßprogrammierung (G90) automatisch wirksam.

Löschen

Die G91 wird beim Definieren eines G90, Softkey Programm abbrechen, M30 oder durch Softkey CNC-Rücksetzen gelöscht.

Umschalten zwischen den beiden Betriebsarten

Der Einschaltzustand G90 wird mit G91 gelöscht. Nach Umschalten auf G91 werden die Koordinaten durch die CNC als inkrementelle Koordinaten verwertet. Durch Programmieren von G90 wird wieder auf Absolutmaßprogrammierung zurückgeschaltet.
Steuerungsintern werden absolute Koordinaten verwendet. Folglich ist es möglich, in einem bestimmten Programm beliebig von absolut auf inkrementell und umgekehrt zu wechseln.

Polarkoordinaten

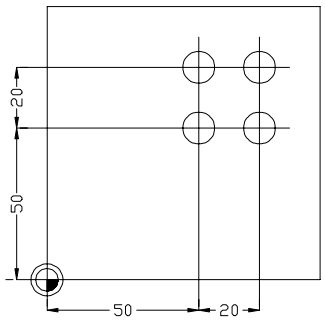
Die Polarkoordinaten (B1=, L1=), (B2=, L2=), (B3=, L3=) werden nicht durch G90 und G91 beeinflusst. Sie können in jedem Koordinatenmodus beliebig eingesetzt werden.

Positionsanzeige

Die auf dem CNC-Bildschirm angezeigten Achsenpositionen stellen immer absolute Koordinaten dar, die sich auf den Programmnullpunkt W beziehen.

Hinweis: Ein Teileprogramm muss vor der Programmierung von G91 immer eine absolute Position enthalten. Bei einem Programm das unmittelbar mit G91 anfängt, wird die aktuelle Werkzeuglage als die erste absolute Position des Programms verwendet. Diese Position muss bei jedem Programmablauf gleich sein, anderenfalls wird das Programm jedes Mal an einer anderen Stelle ausgeführt.

Beispiel



N88550	
N1 G17	Bearbeitungsebene XY
N2 G54	Nullpunktverschiebung aktivieren
N3 G195 X0 Y0 Z60 I100 J100 K-80	Grafikfenster definieren
N4 S1300 T1 M6 (Bohrer R5)	Werkzeug 1 einwechseln
N5 G0 X0 Y0 Z50	Positionieren im Eilgang
:	
N8 G81 Y2 Z-10 F200 M3	Bohrzyklus definieren
N9 G79 X50 Y50 Z0	Zyklusaufruf 1. Bohrung
N10 G91	Inkrementalmaßprogrammierung
N11 G79 Y20	Zyklusaufruf 2. Bohrung
N12 G79 X20	Zyklusaufruf 3. Bohrung
N13 G79 Y-20	Zyklusaufruf 4. Bohrung
N14 G90	Absolutmaßprogrammierung
:	
N17 G0 X0 Y0 Z50 M30	Werkzeug Freihafen Programm-Ende

5.49.2 Wortweise Absolute /Inkrementell Programmierung

Wortweise Absolut-/Inkremental- Programmierung, unabhängig von G90/G91.

Format

Absolute Programmierung:

G.. [Achsname]90=...

Inkrementelle Programmierung:

G.. [Achsname]91=...

Hinweise und Verwendung

Parameter

Achsname: X, Y, Z, J, K, A, B, C

X90=, Y90=, Z90=	Endwinkel absolut
A90=, B90=, C90=	Endwinkel absolut
X91=, Y91=, Z91=	Endpunkt inkrementell
A91=, B91=, C91=	Endpunkt inkrementell

Zugehörige Funktion

G0, G1, G2, G3, G9, G45, G46, G61, G62, G77, G79, G145, G182

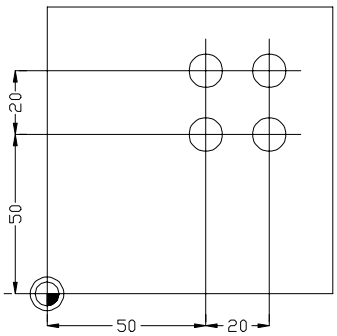
Kartesische Koordinaten:

Die Wortweise Absolut-/Inkremental- Programmierung ist unabhängig vom modal gültigen Maßsystem G90/G91.

Polarkoordinaten:

Die Programmierung in Polarkoordinaten wird nicht beeinflusst.

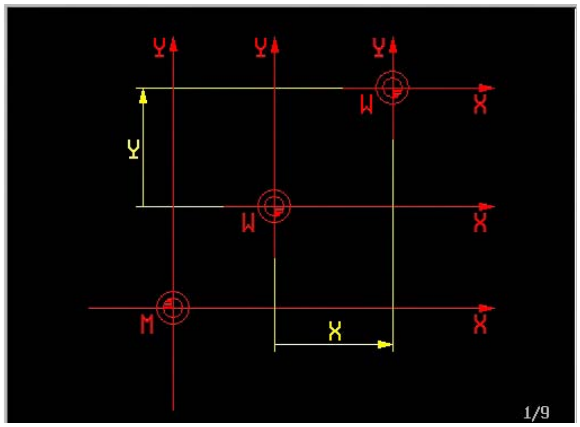
Beispiel



N88550	
N1 G17	Bearbeitungsebene XY
N2 G54	Nullpunktverschiebung aktivieren
N3 G195 X0 Y0 Z60 I100 J100 K-80	Grafikfenster definieren
N4 S1300 T1 M6 (Bohrer R5)	Werkzeug 1 einwechseln
N5 G0 X0 Y0 Z50	Positionieren im Eilgang
:	
N8 G81 Y2 Z-10 F200 M3	Bohrzyklus definieren
N9 G79 X50 Y50 Z0	Zyklusaufruf 1. Bohrung
N11 G79 Y91=20	Zyklusaufruf 2. Bohrung, Inkrementelle Bewegung
N12 G79 X91=20	Zyklusaufruf 3. Bohrung, Inkrementelle Bewegung
N13 G79 Y91=-20	Zyklusaufruf 4. Bohrung, Inkrementelle Bewegung
:	
N17 G0 X0 Y0 Z50 M30	Werkzeug Freihafen Programm-Ende

5.50 G92/G93 Nullpunktverschiebung inkrementelle/absolute Rotation

G92

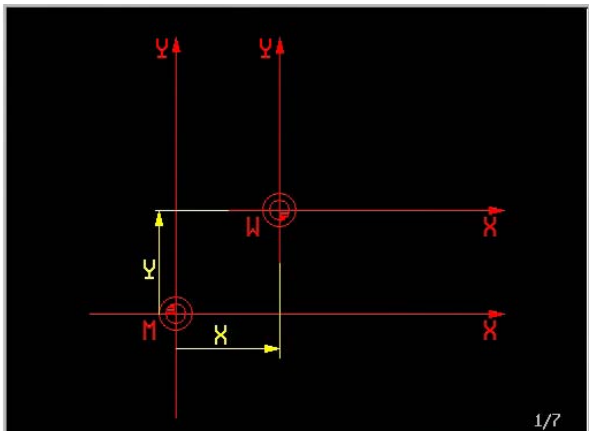



```
G    NP-Verschiebung inkr./Rotation
X    Nullpunktkoordinate
Y    Nullpunktkoordinate
Z    Nullpunktkoordinate
B    Nullpunktwinkel
C    Nullpunktwinkel
B1=  Winkel
B4=  Inkrementaler Rotationswinkel
L1=  Streckenlänge
```

Bei G92 verwendete Wörter

1. Nullpunktverschiebung
   - X,Y,Z — Nullpunktkoordinate
   - A,B,C — Nullpunktwinkel
   - B1= — Winkel
   - L1= — Streckenlänge
2. Achsendrehung
   - B4= — Inkrementelle Rotationswinkel

G93




```
G    NP-Verschiebung abs./Rotation
X    Nullpunktkoordinate
Y    Nullpunktkoordinate
Z    Nullpunktkoordinate
B    Nullpunktwinkel
C    Nullpunktwinkel
B2=  Polarwinkel
B3=  1=Position rücksetzen 0-360 Grad
B4=  Absoluter Drehwinkel
L2=  Polarlänge
P1=  Punktedefinitionsnummer
C3=  1=Position rücksetzen 0-360 Grad
```

Bei G93 verwendete Wörter

1. Nullpunktverschiebung
   - X,Y,Z — Nullpunktkoordinate
   - A,B,C — Nullpunktwinkel
   - B2= — Polarwinkel
   - L2= — Polarlänge
   - P,P1= — Punktedefinitionsnummer
2. Achsendrehung
   - B4= — Absoluter Rotationswinkel
3. Rücksetz Funktion
   - A3=, B3=, C3= — Rücksetz Parameter

Mit G93 A3=1 wird die entsprechende Rundachsenposition auf einen Wert zwischen 0 und 360 Grad zurück gesetzt. Eine A-Achse mit der Position 370 Grad, wird nach der Programmierung von G93 A3=1 auf 10 Grad geändert.

Format

Nullpunktverschiebung

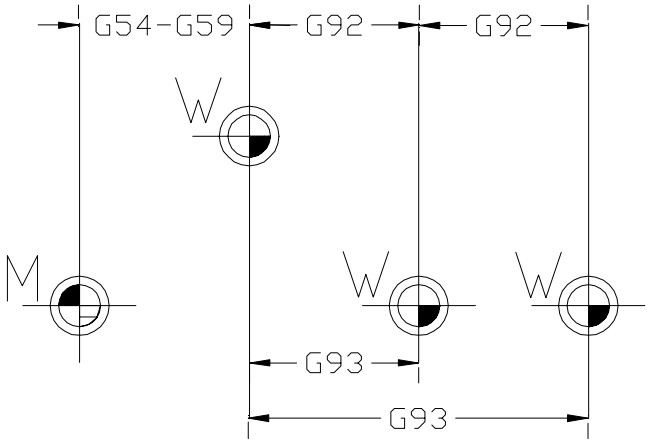
G92 [Koordinate(n), bezogen auf den letzten Nullpunkt]

G93 [Koordinate(n), bezogen auf einen festen Nullpunkt]

Achsendrehung

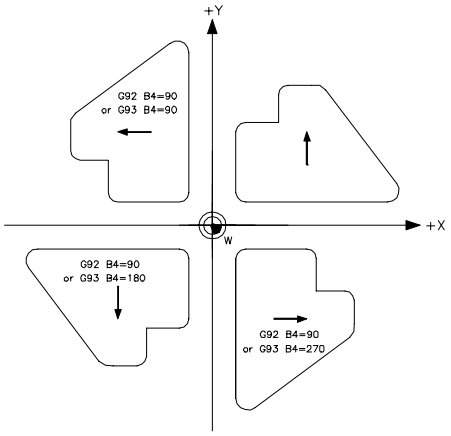
G92/G93 B4=... G59 oder G54.[Nr.])

1. Festlegen eines Programmnullpunktes (W) auf dem Werkstück, so dass die Werkstückmaße direkt für das Programmieren von Werkzeug- oder Werkstückbewegungen verwendet werden können. (G54-G59 oder G54.[Nr.])



G92 Inkrementelle Nullpunktverschiebung, bezogen auf den letzten Programmnullpunkt
G93 Absolute Nullpunktverschiebung, bezogen auf einen festen Nullpunkt

2. Hervorrufen einer Drehung von Koordinatenachsen für eine Gruppe von Koordinaten.



G92 : Verdrehungswinkel, bezogen auf die zuletzt programmierte Hauptachse
G93 : Verdrehungswinkel, bezogen auf eine feste Maschinenachse

Hinweise und Verwendung

Modalität

G92 und G93 sind zusammen Modal.

Zugehörige Funktionen

Bei Nullpunktverschiebung	G51/G52, G53-G59 oder G54 I..
Bei Achsendrehung	G72/G73

Nullpunktverschiebungen

Inkrementelle Nullpunktverschiebung (G92)

G92 erlaubt die Verschiebung des Nullpunktes vom aktuellen Programmnullpunkt (W) zu einem neuen Programmnullpunkt (W).

Anwendung von G92

G92 erlaubt die Programmierung identischer Werkzeugbewegungen, die an unterschiedlichen Stellen des Werkstückes wiederholt werden sollen.

Absolute Nullpunktverschiebung (G93)

G93 erlaubt die Festlegung des Programmnullpunktes, indem der Nullpunkt vom Aufspannungsnullpunkt (C) zum gewünschten Programmnullpunkt (W) verschoben wird.

Unveränderte Achsen

Eine Achse die nicht von einer Nullpunktverschiebung betroffen wird, kann im Satz mit der Verschiebung entfallen.

Programmierte Maßangaben

Sämtliche nach einer Nullpunktverschiebung programmierten Maßangaben beziehen sich auf den neuen Nullpunkt (0,0).

Angezeigte Koordinaten

Die angezeigten Achsenkoordinaten beziehen sich immer auf den aktiven Programmnullpunkt W.

Löschen von G92 und G93

Mit die G92-Nullpunktverschiebung wird nur die programmierte Adressen addiert bei G93. Mit die G93-Nullpunktverschiebung wird nur die programmierte Adressen überschrieben.

G93 X….
G92 Y…. Y ist addiert to die G93 Nullpunktverschiebung.

Eine programmierte Nullpunktverschiebung (G92 oder G93) wird durch eine andere Nullpunktverschiebung (G51/G52, G53...G59 oder G54 I..) gelöscht.

Eine programmierte Nullpunktverschiebung (G92 oder G93) wird durch M30, Softkey Programm abbrechen oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Achsendrehung

Die Achsen der Hauptebene können um den Programmnullpunkt W gedreht werden. Folglich kann ein vollständiges Teileprogramm oder ein Programmabschnitt gedreht ablaufen.

Die programmierten Koordinaten beziehen sich auf die gedrehten Achsen.

Ebenenauswahl

Die Achsendrehung wird in der aktiven Hauptebene vorgenommen, und zwar folgendermaßen:

Bei G17: die X- und Y-Achse werden gedreht
Bei G18: die X- und Z-Achse werden gedreht
Bei G19: die Y- und Z-Achse werden gedreht

Verdrehungswinkel

Der Verdrehungswinkel wird mit dem Wort B4=.. programmiert. Der Winkel liegt im Bereich -360° bis 360° und wird wie bei den Polarkoordinaten gemessen.

Inkrementeller Verdrehungswinkel (G92)

Bei G92 wird der Winkel mit den zuletzt aktiven Koordinatenachsen gemessen:

- bei G17 oder G18 die (gedrehte) X-Achse
- bei G19 die (gedrehte) Z-Achse

Absoluter Verdrehungswinkel (G93)

Bei G93 wird der Winkel mit der Maschinenachse gemessen:

- bei G17 oder G18 die feste X-Achse
- bei G19 die feste Z-Achse

Nullpunktverschiebung und Achsendrehung

Ein G92- oder G93-Satz kann eine Nullpunktverschiebung und Achsendrehung enthalten. Die Ausführungsfolge ist wie folgt:

- zuerst die Nullpunktverschiebung,
- dann die Achsendrehung.

Der neue Nullpunkt ist der Drehpunkt.

Nullpunktverschiebungen G51...G59

Wird nach der Achsendrehung eine der G-Funktionen der Reihe G51 bis G59 programmiert, so wird die Funktion in den nicht gedrehten Achsen ausgeführt.

Spiegeln und vergrößern / verkleinern

Eine Kombination von Spiegeln und/oder Vergrößern/Verkleinern und Achsendrehung ist gestattet. Die Ausführungsfolge ist wie folgt:

- zuerst Vergrößern/Verkleinern und Spiegeln,
- dann die Achsendrehung.

Angezeigte Koordinaten

Nach der Achsendrehung beziehen sich die angezeigten Achsenkoordinaten auf die nicht gedrehten Achsen der Hauptebene.

Löschen

Die G92-Achsendrehung wird durch Programmieren der G93-Achsendrehung gelöscht.

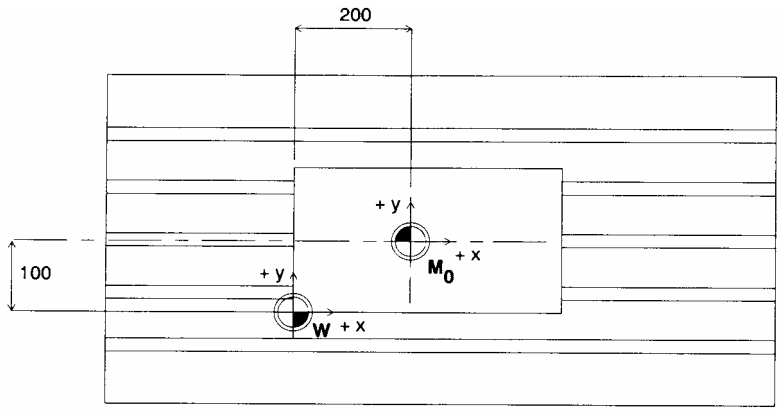
Die G92-Achsendrehung wird addiert bei der G93-Achsendrehung.

Die G93-Achsendrehung wird mit G93 B4=0 gelöscht.

Beide Arten von Achsendrehung (G92 und G93) werden durch M30, Softkey Programm abbrechen oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Beispiele

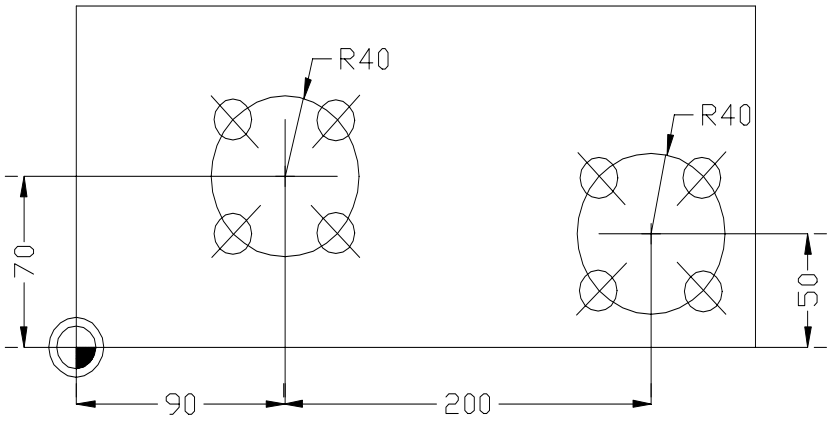
Beispiel 1



In diesem Beispiel fällt die Werkstückmitte mit dem Maschinennullpunkt (MO) zusammen. Der Programmnullpunkt (W) wird mit Hilfe von G93 in die linke Werkstückecke gelegt, und zwar wie folgt:

N30 G93 X-200 Y-100

2. Beispiel 2



Vier Bohrungen sollen jeweils auf dem ersten und auf dem zweiten Lochkreis gebohrt werden. Im Programm liegt der Programmnullpunkt (W) im Mittelpunkt der Kreise. Auf diese Weise werden die Berechnungen während der Programmierung auf ein Minimum herabgesetzt.

Programm mit G92

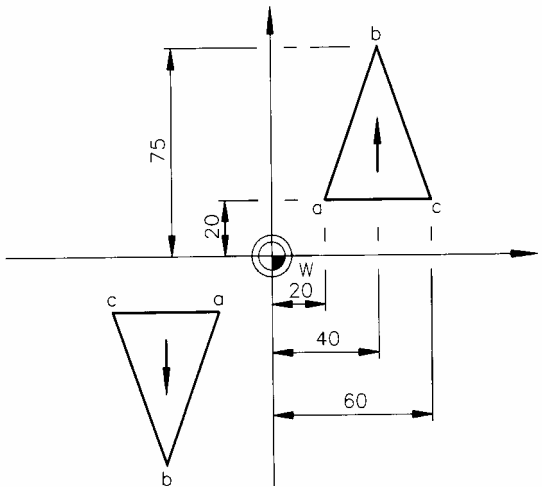
N79560	
N1 G17	Arbeitsebene setzen
N2 G54	Nullpunkt setzen
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I420 J180 K-30	Grafikfenster setzen
N4 G99 X0 Y0 Z0 I420 J160 K-10	Grafikmaterial definieren
N5 F200 S3000 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln
N6 G92 X90 Y70	Inkrementelle Nullpunktverschiebung
N7 G81 Y1 Z-12 M3	Bohrzyklus definieren.
N8 G77 X0 Y0 Z0 I45 J4 R40	Die vier Löcher auf dem Kreis bohren. Die Werkstückoberfläche wird durch Z=0 definiert.
N9 G92 X200 Y-20	Inkrementelle Nullpunktverschiebung.
N10 G14 N1=8	Satz 8 wiederholen. Die vier Löcher auf dem Kreis bohren.
N11 G92 X-290 Y-50	Inkrementelle Nullpunktverschiebung nach Anfangs Nullpunkt.
N12 G0 Z100 M30	Programm-Ende

Programm mit G93

Bezogen auf den Aufspannungsnullpunkt, sieht das Programm so aus:

N79561	
N1 G17	Arbeitsebene setzen
N2 G54	Nullpunkt setzen
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I420 J180 K-30	Grafikfenster setzen
N4 G99 X0 Y0 Z0 I420 J160 K-10	Grafikmaterial definieren
N5 F200 S3000 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln
N6 G93 X90 Y70	Absolute Nullpunktverschiebung
N7 G81 Y1 Z-12 M3	Bohrzyklus definieren.
N8 G77 X0 Y0 Z0 I45 J4 R40	Die vier Löcher auf dem Kreis bohren. Die Werkstückoberfläche wird durch Z=0 definiert.
N9 G93 X290 Y50	Absolute Nullpunktverschiebung.
N10 G14 N1=8	Satz 8 wiederholen. Die vier Löcher auf dem Kreis bohren.
N11 G93 X0 Y0	Absolut Nullpunktverschiebung nach Anfangs Nullpunkt.
N12 G0 Z100 M30	Programm-Ende

Beispiel 3 Achsendrehung



N9300	
N1 G17	XY-Ebene auswählen.
N2 G54	Gespeicherte Nullpunktverschiebung aufrufen.
N3 S400 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln und Spindeldrehzahl setzen.
N4 G0 X60 Y-10 Z1 M3	Werkzeug auf die Startposition fahren. Spindeldrehung im Uhrzeigersinn mit 400 U/min festlegen.
N5 G1 Z-16 F1000	Werkzeug mit definiertem Vorschub auf Tiefe bewegen.
N6 G43 Y20	Werkzeug BIS zu Punkt C fahren.
N7 G41	Radiuskorrektur LINKS aktivieren und Werkstück bearbeiten.
N8 G1 X20	
N9 X40 Y75	
N10 X60 Y20	
N11 Y-10	
N12 G40	Radiuskorrektur löschen.
N13 G0 Z10	Werkzeug im Eilgang aus dem Werkstück herausziehen.
N14 G93 B4=180	Achsen um 180 Grad drehen.
N15 G14 N1=4 N2=12	Die in den Sätzen N4 bis N12 programmierten Anweisungen wiederholen.
N16 G0 Z100	Werkzeug vom Werkstück zurückziehen.
N17 M30	Achsendrehung löschen und Programm-Ende.

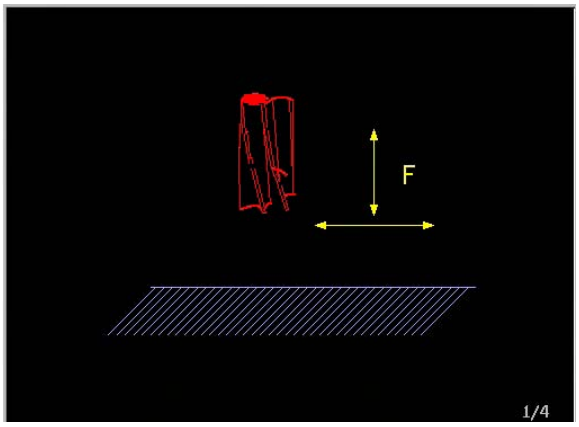
5.51 G94/G95 Auswahl Vorschub Einheit

Die CNC informieren, wie sie die programmierte Vorschubgeschwindigkeit (F-Wort) zu verwerten hat.
G94 Vorschub in mm/min oder Inch/min.
G95 Vorschub in mm/U oder Inch/U.

Bei Drehbetrieb siehe auch Kapitel: “Drehen““

Format

G94/G95 F...
G94 F5= Vorschub der Rundachsen
F5=0 Grad/min (Grundstellung)
F5=1 mm/min oder Inch/min




```
G    Vorschub in mm/min (Inch/min)
F    Vorschub
F1=  F-Anpassung:1=red.,2=r/e,3=erhöht
F3=  Eintauchvorschub
F4=  Ebenenvorschub
F5=  Vorschub Rundachsen
```

G94

```
G    Vorschub in mm/U (Inch/U)
F    Vorschub
F1=  F-Anpassung:1=red.,2=r/e,3=erhöht
F3=  Eintauchvorschub
F4=  Ebenenvorschub
```

G95

Hinweise und Verwendung

Modalität

G94 und G95 sind zusammen Modal.

Einschaltzustand

Beim Einschalten des CNC-Systems oder bei Softkey CNC rücksetzen, M30, Softkey Programm abbrechen ist G94 automatisch wirksam.

Maßeinheit

Die Maßeinheit für die beiden Funktionen wird von den Funktionen G71 (metrisch) oder G70 (Inch) bestimmt.

Umrechnung in einen Vorschub von Einheiten/Min

Bei aktiver G95 wird der F-Wert automatisch von der CNC in einen in mm/min (bzw. Inch/min) ausgedrückten Vorschub umgerechnet. Ist die Maschine mit einem Spindelgeber ausgestattet, so wird die erfasste Spindeldrehzahl für die Umrechnung verwendet.

Maschinen mit kinematischem Modell

Die Funktion G94 F5= ist nur möglich, wenn für die Maschine ein kinematischem Modell definiert ist. (MC312 muss aktive sein).

Rundachsenradius Berechnung G94 F5=1

In Maschinen mit dem kinematischem Modell, kann der Drehachsenradius zwischen dem Mittelpunkt der Rundachse und des Werkstückes berechnet werden. Dadurch braucht A40=, B40= und C40= nicht mehr programmiert werden.

Ausschalten G94 F5=1

G94 F5=1 wird aufgehoben durch G94 F5=0, G95, die Programmierung mit A40=, B40= oder C40= in G0 oder G1, M30, <Programm Abbruch> oder <CNC rücksetzen>.

Beispiel

N... G94

N... G1 X... Y... F200	Das Werkzeug wird mit einem Vorschub von 200 mm/min auf eine durch die Koordinaten X... und Y... definierte Position gefahren.

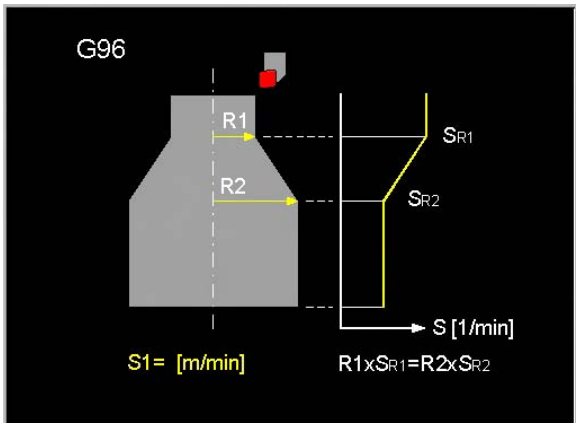
N... G95

N... G1 X... Y... F.5	Das Werkzeug wird mit einem Vorschub von 0,5 mm/U auf eine durch die Koordinaten X... und Y... definierte Position gefahren.

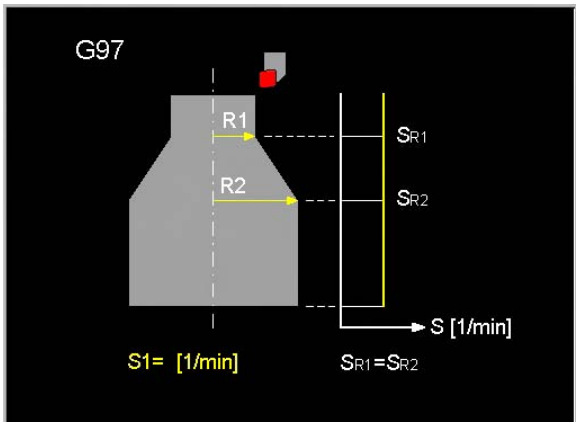
5.52 G96/G97 Konstante Schnittgeschwindigkeit

G96 Programmierung Konstante Schnittgeschwindigkeit.

G97 Abschalten Konstante Schnittgeschwindigkeit.




```
G    Konstante Schnittgeschwindigkeit
D    Obere Drehzahlgrenze (U/min)
F    Vorschub
S    Schnittgeschwindigkeit (m(f)/min)
M    Maschinenfunktion
S1=  Schnittgeschwindigkeit (m(f)/min)
M1=  Maschinenfunktion
```




```
G    Spindeldrehzahl
S    Spindeldrehzahl (U/min)
M    Maschinenfunktion
S1=  Spindeldrehzahl (U/min)
M1=  Maschinenfunktion
```

Siehe Kapitel "Drehbetrieb".

5.53 G98 Grafikfensterdefinition

Bemerkung

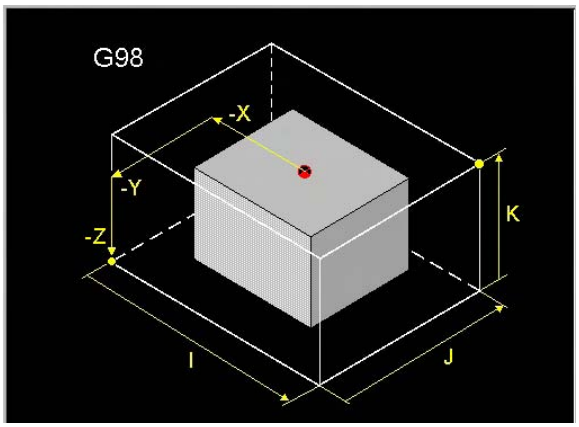
Es empfiehlt sich, bei der Erstellung neuer Programme immer die Funktion G195 einzusetzen.

Zweck

Definieren der Lage relativ zum Programmnullpunkt W und der Abmessungen eines 3D-Grafikfensters, in dem die Werkstückbearbeitung durch grafische Simulation dargestellt werden soll.

Format

G98 X... Y... Z... I... J... K... {B...} {B1=...} {B2=...}



G	Grafikfensterdefinition
X	Anfangskoordinate
Y	Anfangskoordinate
Z	Anfangskoordinate
B	Rotation Rundachse hor. (3D)
I	Abmessung parallel zu X
J	Abmessung parallel zu Y
K	Abmessung parallel zu Z
B1=	Rotation Rundachse vert. (3D)
B2=	Rotation dritte Rundachse (3D)

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G99, G195 bis G199

Grafikfenster

Das Fenster, d.h. ein begrenzter Bildschirmbereich, ist ein rechteckiger 3D-Raum, dessen Abmessungen durch die Funktion G98 definiert sind. Die Werkstückmaße sind in einem G99-Satz definiert.

Das Fenster wird bei der grafischen Simulation benutzt, ebenso wie bei der Synchrongrafik, bei der die eigentlichen Werkzeugbewegungen an der Maschine simultan am CNC-Bildschirm ablaufen.

Standard-Fensterabmessungen

Wenn keine 3D-Fensterabmessungen definiert sind, so werden an ihrer Stelle automatisch die Entfernungen der Software-Endschalter als Standardmaße verwendet.

Werkzeugsymbol

Dem Werkzeug im Werkzeugspeicher kann ein Werkzeugsymbol zugeordnet werden. Dazu steht eine Reihe von Symbolen zur Auswahl. Das betreffende Symbol wird bei der Simulation der Werkstückbearbeitung herangezogen.

Für die Auswahl eines Werkzeugsymbols siehe die Bedienungsanleitung (Steuerungshandbuch).

Betrachtungswinkel (B, B1=, B2=)

Bei der Simulationsgrafik und der 3D-Liniengrafik lässt sich das Werkstück in gedrehter Lage betrachten. Die einzelnen Winkel, unter denen das gedrehte Werkstück am Bildschirm betrachtet werden kann, werden durch B, B1= und B2= definiert.

	B Drehbewegung um	B1= Drehbewegung um	B2= Drehbewegung um
XY-Ebene (G17)	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse
XZ-Ebene (G18)	Z-Achse	X-Achse	Y-Achse
YZ-Ebene (G19)	Y-Achse	Z-Achse	X-Achse

Weitere Methoden zur Auswahl des Betrachtungswinkels sind der Bedienungsanleitung (Steuerungshandbuch) zu entnehmen.

Standard-Betrachtungswinkel

Wenn keine Betrachtungswinkel programmiert sind, so werden an ihrer Stelle automatisch die folgenden festvorgegebenen Winkel verwendet: B60, B1=30, B2=0

Hinweis: Im Programm muss die Funktion G98 vor der Funktion G99 stehen.
Es empfiehlt sich, bei der Erstellung neuer Programme die Funktion G195 einzusetzen.

Beispiel

```
N9000
N1 G98 X-20 Y20 Z-25 I140 J-90 K85   Anfangspunkt und Abmessungen des 3D-Grafikfensters definieren
N2 G99 X-15 Y15 Z-20 I130 J-80 K75   Rohteil als 3D-Raum definieren
```

5.54 G99 Grafik: Materialdefinition

Bemerkung

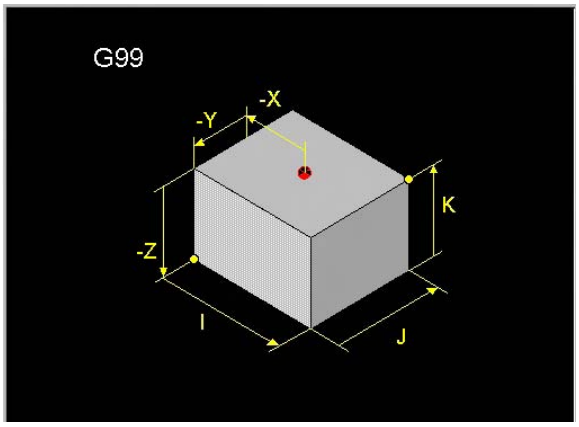
Es empfiehlt sich, bei der Erstellung neuer Programme immer die Funktion G199 einzusetzen.

Zweck

Definieren der Abmessungen eines als Rohteil verwendeten 3D-Raums und der Lage dieses Rohteils bezogen auf den Programmnullpunkt W. Die Abmessungen werden bei der grafischen Simulation des Teileprogrammablaufs benötigt. (Die Funktion wird in Verbindung mit G98 verwendet).

Format

G99 X... Y... Z... I... J... K...



G	Grafik: Materialdefinition
X	Anfangskoordinate
Y	Anfangskoordinate
Z	Anfangskoordinate
I	Abmessung parallel zu X
J	Abmessung parallel zu Y
K	Abmessung parallel zu Z

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G98, G196 bis G199

Unregelmäßig Werkstückform

Wenn das Rohteil nicht mit einem bestimmten 3D-Raum definiert werden kann, so sind zum Definieren eines unregelmäßig gestalteten Werkstücks die Funktionen G196 bis G199 einzusetzen.

Einschränkung

Die Funktion G99 kann jeweils nur einmal im Teileprogramm enthalten sein.

Die Verfügbarkeit der Funktion G99 erlauben es, die für die CNC 3000 entwickelten Teileprogramme auch an der CNC Pilot einzusetzen. Im Unterschied zur CNC 3000 kann an der CNC Pilot jeweils nur eine G99-Funktion im Programm enthalten sein. Für den Fall ein bestimmtes CNC3000-Programm mehr als eine G99-Funktion enthält, muss der Kontur unter Verwendung der Funktionen G196 bis G199 umprogrammiert werden.

Hinweise: Im Programm muss die Funktion G98 vor der Funktion G99 stehen.
Es empfiehlt sich, bei der Erstellung neuer Programme die Funktionen G196 bis G199 einzusetzen.

Beispiel

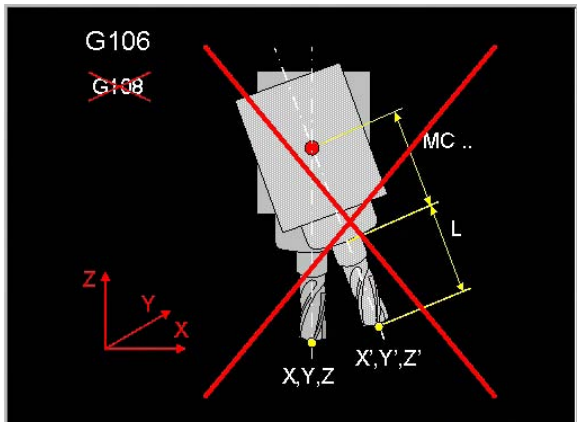
```
N9000
N1 G98 X-20 Y-20 Z20 I140 J90 K-85    Abmessungen des 3D-Grafikfensters definieren
N2 G99 X0 Y0 Z0 I100 J50 K-55         Rohteil als 3D-Raum definieren
```

5.55 G106 Kinematik verrechnen: AUS

Ausschalten von G108 (Kinematik verrechnen: EIN).

Format

G106



Hinweise und Verwendung

Modalität

Diese Funktion ist modal mit G108.

Ausführung

G106 wartet mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist mit <INPOD>. G106 deaktiviert die Berechnung der Kinematik. Der aktive Versatz in den Linearachsen wird aufgehoben.

Bemerkung: G106 hat die gleiche Auswirkung wie G108 I1=0 oder wie MC756=0 (keine Kinematikverrechnung).

Anzeige

Die Funktionen G106/G108 stehen in der modal G-Reihe im Bearbeitungsstatus. Es gibt kein separates Symbol (wie bei G7/G8/G141) für den Zustand mit G108 aktiv.

Beispiel

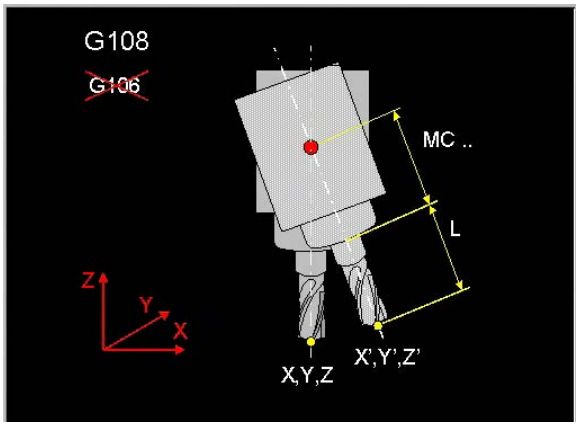
N10 G106	Ausschalten G108.

5.56 G108 Kinematik verrechnen: EIN

Funktion wobei die Position der Werkzeugspitze bei gedrehten Rundachsen zurückgerechnet wird mit Hilfe des kinematischen Modells. G108 aktiviert die Berechnungen der Kinematik.
Der Stand des Werkzeugkopfes wird am Ende einer Positionierung zurückgerechnet in die Position der Linearachsen. Die Linearachsen werden nicht mitgezogen.
Die MillPlus ***IT*** berücksichtigt eine Änderung der Maschinenkinematik in der Positionsanzeige, wie durch das Schwenken einer Rundachse entsteht. Durch eine absolutprogrammierte Bewegung der betreffenden Linearachsen wird der entstandene Versatz kompensiert.

Format

G108 {I1=..}




```
G    Kinematik verrechnen: EIN
I1=  Kinematik (0,1=Kopf+WZ,2=Kopf)
```

I1= 0 = Ähnlich wie G106
1= Werkzeugkopf und Werkzeuglänge werden kompensiert
2= Nur Werkzeugkopf wird kompensiert.

Grundstellung

Abhängig von MC756. Dieser Stand wird wieder aktiviert nach <Programm Rücksetzen> und M30
Wenn G108 ohne Parameter programmiert ist, dann ist I1=1 die Grundstellung.

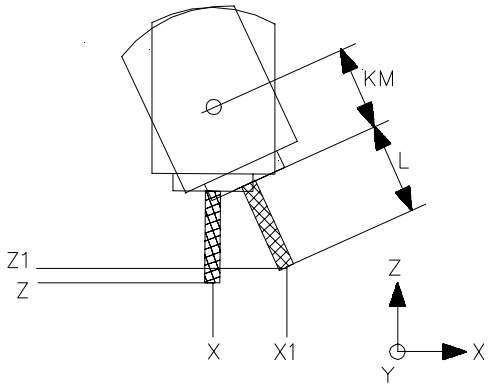
Hinweise und Verwendung

Modalität

Diese Funktion ist modal mit G106.

Ausführung

G108 wartet mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist mit <INPOD>.



KM = Verrechnung mit dem kinematischen Modell.

X, Z ist die Ausgangsposition. Die Werkzeuglängekompensation wird verrechnet in die Z-Richtung.

X1, Z1 ist die Anzeige-Position bei G108. Die Kopfposition wird in die gedrehte Richtung verrechnet und wenn I1=1, wird die Werkzeuglänge verrechnet in die Z-Richtung (abhängig von G17).

Warnung: **Wenn G108 aktiv ist, ist die Position der Werkzeugspitze in Zwischenlagen dieser Rundachse anders als früher (Das IPLC-Pogramm wurde hierzu angepasst, und ist die Verrechnung nicht mehr kompatibel).**
Dadurch können bestehende NC-Programme zur Kollision führen.

Warnung: **Weil G108 die Werkzeuglänge verrechnet, wird die Werkzeugrichtung nicht mehr über G17/G18/G19 oder G66/G67 definiert.**
Dadurch können bestehende NC-Programme zur Kollision führen.

G108 Ausschalten

Die Funktion G108 wird ausgeschaltet durch G106. Nach <Programm Abbruch>, M30, <CNC Rücksetzen> oder Einschalten der Steuerung wird G108 wieder in der MC-Grundstellung (MC756) aktiviert.

Maschinennullpunkt

In der Funktion G108 wird davon ausgegangen, dass der Nullpunkt beim vertikalen Stand des Werkzeugkopfes definiert ist. Im horizontalen Stand (oder Zwischenstanden) wird dann die Position korrigiert.

Rundachsbewegung

Wenn G108 aktiv ist, wird die Anzeige der Linearachsen angepasst am Ende jeder Positionierung der in G108 definierten Rundachsen. Die Bewegung stoppt dabei kurz mit <INPOD>.

Unterbrechung

Wenn eine Rundachsbewegung abgebrochen wird, wird die Anzeige der Linearachsen nicht angepasst. Nur nach <Not-Aus>, <Programm-Abbruch> oder <Handbetrieb> während Unterbrechung wird die Anzeige der Linearachsen angepasst an den Stand der Rundachse.

Handbetrieb

Die Funktion G108 ist aktiv während Handbetrieb. Die Anzeige der Linearachsen wird angepasst, wenn die Rundachsbewegung gestoppt ist.

Kinematisches Modell

Die Funktion ist wirksam für alle Maschinentype mit Rundachsen im Werkzeugkopf.

Maschinenkonstanten

MC 756 Kinematik verrechnen (0 = aus,1 = Kopf + Werkzeug, 2 = Kopf)

Definiert ob die Funktion G108 automatisch eingeschaltet wird nach Hochlauf der Steuerung und nach <Programm Rücksetzen> oder M30. Mit G108 wird definiert ob Rundachspositionen verrechnet werden in die Anzeige der Linearachsen.

0 = G106 ist aktiv nach Hochlauf
G108 kann programmiert werden, aber nach <Programm Abbruch> oder M30 ist G106 wieder aktiv.

1 = G108 ist aktiv nach Hochlauf. Die Rundachsen im Werkzeugkopf und die Werkzeuglänge werden ins kinematische Modell verrechnen.

2 = G108 ist aktiv nach Hochlauf. Nur die Rundachsen im Werkzeugkopf werden ins kinematische Modell verrechnen.

Warnung: **Wenn MC756 aktiviert ist, können bestehende NC-Programme zur Kollision führen.**

Beispiel Kinematisches Modell immer aktiv.

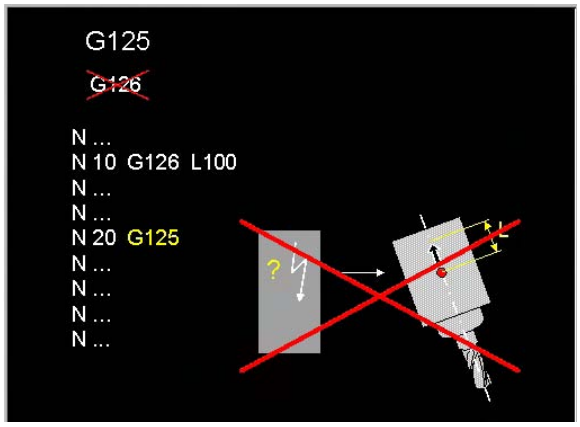
Programmbeispiel	Beschreibung
N10 G108	Verrechnung der Rundachsen im Werkzeugkopf.

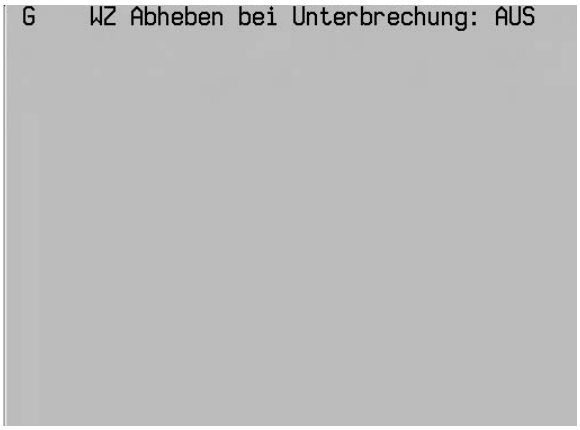
5.57 G125 Werkzeug Abheben bei Unterbrechung: AUS

Deaktivieren von Werkzeug Abheb-Bewegung.

Format

G125





Hinweise und Verwendung

Modalität

Diese Funktion ist modal mit G126

Ausführung

G125 setzt den modalen <Abheb-Zugelassen-Status> der G126-Funktion wieder zurück. Danach kann keine Abheb-Bewegung mehr passieren.

G125 ist identisch mit G126 I1=0 I2=0 I3=0

G125 verursacht <INPOD>.

Anzeige

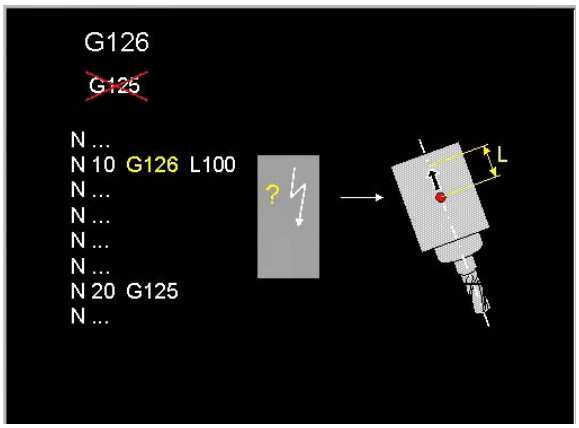
Die Funktionen G125/G126 stehen in der Modal-G-Reihe im Bearbeitungsstatusanzeige.

5.58 G126 Werkzeug Abheben bei Unterbrechung: EIN

G126 ist eine Funktion, womit in bestimmten Fällen (Kühlmittel-Ausfall, Intervention und Fehler), das Werkzeug von dem Werkstück abgehoben wird.

Format

G126 {I1=..} {I2=..} {I3=..} {L..}




```
G    WZ Abheben bei Unterbrechung: EIN
L    Abhebabstand in Werkzeugrichtung
I1=  Abheben durch PLC: 0=aus,1=ein
I2=  Abheben bei <INT>: 0=aus,1=ein
I3=  Abheben bei Fehler: 0=aus,1=ein
```

I1= Abheben durch PLC (z.B. Kühlmittel-Ausfall): 0= kein Abheben, 1= Abheben
I2= Abheben bei <INT>: 0= kein Abheben, 1= Abheben
I3= Abheben bei Fehler: 0= kein Abheben, 1= Abheben
L Definiert den Abhebabstand in der Werkzeugrichtung oder Werkzeugorientierungs-Richtung (G36 Drehen). Grundstellung über: MC758 'G126 Abhebabstand'
Wert liegt zwischen 0.001 und 99999.999 [mm] oder 0.0001 und 9999.9999 [Inch]

Grundstellungen

I1=1, I2=0, I3=0, L=MC758

Hinweise und Verwendung

Modalität

Diese Funktion ist modal mit G125.

Ausführung

G126 verursacht <INPOD>. Danach wird ein modaler <Abheb-Zugelassen-Status> gesetzt.

Die Abheb-Bewegung wird aktiviert, wenn:

- Eine der in den Parametern I1-I3 beschriebenen Aktionen (Kühlmittel Ausfall, Intervention oder Fehler) passiert
- G126 Modaler <Abheb-Zugelassen-Status> ist aktiviert
- Ein Vorschub aktiv ist. Wenn Vorschuboverride auf Null steht, wird nicht abgehoben.
- Bei Festzyklen auch wenn Eilgang aktiv ist.
- Bestimmte G-Funktionen aktiv sind.

Bemerkung: Auch wenn die Abheb-Bewegung nicht aktiviert wird, stoppt die Bearbeitung. Wenn z.B. WOX_RETRACT_TOOL gesetzt wird während Eilgang, stoppt die Bearbeitung ohne Abheb-Bewegung.

Die Abheb-Bewegung passiert:

- in programmierter Richtung:
- Werkzeugrichtung (G37 'Fräsen', G126 L-Parameter oder Grundstellung), oder bis die programmierte Abheb-Höhe oder SW-Endschalter erreicht ist

Nach der Abheb-Bewegung stoppen die Bearbeitung und Spindel mit (zusätzlicher) Fehlermeldung I264 'Bearbeitung ist gestoppt mit Abhebbewegung'.

Bemerkung: Wenn die Abheb-Bewegung aktiviert ist durch einen Fehler (G126 I3=1) die auch Not-Aus verursacht, sind die Antriebe schon ausgeschaltet vor die Abheb-Bewegung beendet ist.

Bewegungsablauf

Vor der Abhebbewegung anfangt, bremst die MillPlus ab, bis die richtige (ruckfreie) Eck-Geschwindigkeit erreicht ist.

Wenn die G126-Funktion aktiv ist, ist in den folgenden G-Funktionen, die Abheb-Funktion nicht möglich:

Bewegungen	0, 6, 31, 33	Abhängig von G28-Einstellung der Vorschub-Bewegungen
Ebenen	7, 182	
Mess-Zyklen	45, 46, 49, 50, 145, 148, 149, 150	
Positionieren	74, 174	
Festzyklen	84, 86	
Zyklen	784, 786, 790, 793	
Grafik	98, 99, 195, 196, 197, 198, 199	
Taschenzyklus	200, 201, 203, 204, 205, 206, 207, 208	

G126 Ausschalten

Bei <M30>, <Programm Abbruch>, G125 aktiv und <CNC rücksetzen> wird G126 '(Abheben bei Unterbrechung: EIN)' deaktiviert.

Status-Anzeige

Der G125- / G126-Status wird angezeigt in der modalen G-Gruppen-Anzeige.

Satzeinstieg

Während Satzsuchen werden die Funktionen G125 und G126 aufgespart, und wird die Letzte dieser Funktionen unmittelbar nach dem Satzeinstieg ausgeführt.

Unterbrechung Abheb-Bewegung

Die Abheb-Bewegung selbst kann unterbrochen werden. Nach Unterbrechung wird sie aber nicht mehr weitergeführt. Ein neuer <Start> verursacht Wiederanfahren.

Wiederanfahren

Nach der Abheb-Bewegung und zusätzlicher Fehlermeldung sind die normalen Möglichkeiten während Unterbrechung möglich. Wiederanfahren passiert mit Positionierlogik.

Maschinenkonstanten

MC 756 Werkzeug-Abheb-Abstand
Wert liegt zwischen 1 und 99999999 [um].

Mit G320 kann der G126/G125 Status und programmierter Abstand abgefragt werden:

I1=72 Programmierte Status
- 0 = G125
- 1 = PLC (G126 I1=1)
- 2 = INT (G126 (I2=1)
- 3 = PLC + INT (G126 I1=1 I2=1)
- 4 = ERR (G126 I3=1)
- 5 = PLC + ERR (G126 (I1=1 I3=1)
- 6 = INT + ERR (G126 I2=1 I3=1)
- 7 = alle (G126 I1=1 I2=1 I3=1)

I1=73 Programmierte Abstand

Beispiel Abheb-Funktion aktivieren.

Programmbeispiel	Beschreibung
N10 G126 I1=1 I2=1	Aktivieren der Abheb-Funktion durch IPLC oder Unterbrechung.

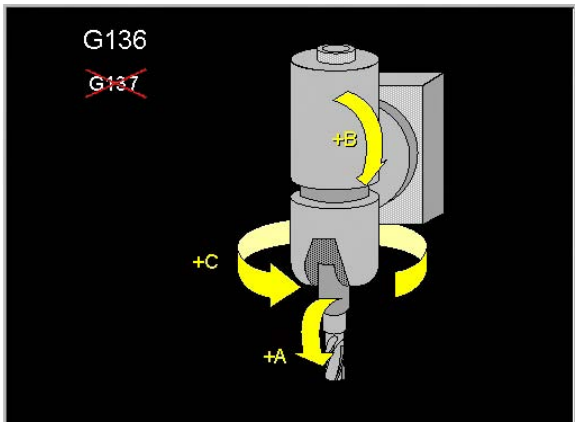
5.59 G136 Zweite Achsen-Konfiguration für Gabelkopf: EIN

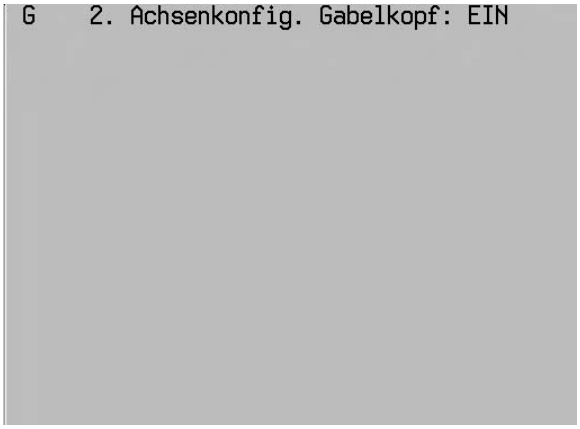
Mit G136 wird eine, durch den Maschinenhersteller festimplementierte Funktion **(z.B. einen eingeschwenkten Gabelkopf)** aktiviert. Dabei wird eine zweite Achsen-Konfiguration aktiviert. Sehen Sie für die Möglichkeiten das Maschinen-Handbuch. Wenn ihre Maschine nicht mit so einen Gerät ausgerüstet ist, haben G136 und G137 keine Bedeutung.

Allgemeine Beschreibung des einschwenkbaren Gabelkopfs

Die Maschine wird geliefert mit einem einschwenkbaren Gabelkopf. Die Maschine hat dann zwei Konfigurationen: 1 Normalkopf.
2 Gabelkopf.

Mit einem kontinuierlichgesteuerten einschwenkbaren Gabelkopf (B-Achse, Zweite C-Achse und A-Achse) ist es möglich um Oberflächen mit fünf Achsen zu bearbeiten.





Das Einschwenken des Gabelkopfs muss durch eine M-Funktion (Siehe Maschinen-Handbuch) gestartet werden.
Beim Aktivieren durch G136 von einem einschwenkbaren Gabelkopf wird Hauptachse C (Drehtisch) gewechselt mit der vierten Hilfsachse. Die vierte Hilfsachse steuert die C-Achse im Gabelkopf.
Der durch G136 aktivierte Gabelkopf wird durch G137 deaktiviert und die C-Achse wird wieder von C-Achse-Kopf auf C-Achse-Tisch umgeschaltet.

Aktionen bei der Anwendung des Gabelkopfs:

1 M-Funktion ausgeben zum Einschwenken des Gabelkopfs (festgelegt in MC1063). Die, durch den Maschinen-Hersteller eingestellten kinematischem Modell, wird getauscht.
2 G-Funktion (G136) ausgeben zum Aktivieren des Gabelkopfs. Die C-Achse im Tisch wird umgetauscht mit der C-Achse im Kopf.

Beispiel: Gabelkopf Aktivieren

In diesem Beispiel wird angenommen, dass M153 und M154 verwendet werden zum Schwenken des Kopfes: M153: Einschwenken des Normalkopfs (Grundstellung).
M154: Einschwenken des Gabelkopfs.

Programmbeispiel	Beschreibung
N9000 (smart fräsen)	
N10 G17	Ebene XY wählen
N20 G7	G7 ausschalten
N30 M153	Normalkopf einschwenken
N40 M55	Fräskopf (C-Achse) in vertikale Stellung setzen.
N50 G54 I33	Nullpunkt mit X, Y, Z, C-Tisch und B
...	
N100 T203 M6	Werkzeug in Normalspindel einwechseln
N110 G0 X1000 Y2000 Z1000 C0 B0	G137 C-Tisch aktiv (immer nach M153)
N120 S3000 M3	Normalspindel starten

N130 M7	Kühlmittel 2
N140 G7 B5=-30 L1=1	B-Achse auf 30 Grad
N150 G1 Z990 F3000	
...	
N370 G7	G7 ausschalten
N380 G174	Werkzeug Rückzugbewegung
N390 T0 M6	Normalspindel leer
N400 M154	Gabelkopf einschwenken (G137 C-Tisch aktiv). C-Tisch 90. (Nullpunkt in C-Tisch ist 180 => wirkliche Position ist C270)
N410 G54 I60 C180	Nullpunkt C-Tisch setzen
N420 G0 X1000 Y2000 Z1000	
N430 C90 A0	C-Tisch und A positionieren
N440 G136	C-Kopf (Gabelkopf) aktivieren
N450 T405 M6	Werkzeugwechsel in Gabelkopf. Nur möglich in G136 (C-Kopf)
N460 G54 I60 C0.002	Nullpunkt C-Kopf setzen
N470 G0 C0 A0	C-Kopf dreht sich
N480 S30000 M3	Gabelkopfspindel starten
N490 M8	Kühlmittel 1
N500 G141 F1=5000	3D-Werkzeugkorrektur aktivieren.
N510 G1 Z999 F10000	
N520 X999 Y1999 Z998 I1=0 J1=0.098 K1=988.987	
...	
N10000 G40	Werkzeugkorrektur ausschalten
N10010 G174	Werkzeug Rückzugbewegung
N10020 T0 M6	Gabelkopfspindel leer
N10030 G137	C-Tisch aktivieren, In G54 I60 wieder C-Tisch 180 aktiviert Position C-Tisch wieder auf 90 Grad
N10040 M153	Gabelkopf ausschwenken
N10050 M30	

Allgemeine Beschreibung der zweiten Achsen-Konfiguration

Format

G136

Modalität

G136 und G137 sind zusammen Modal.

Umschalten von Achsen

G136 und G137 bewirken das Umschalten der Achsen-Konfiguration.
G137 schaltet die Achsen-Konfiguration von G136 (Gabelkopf) aus.

Kinematisches Modell.

Die durch G136 verwendeten (Hilfs-)-Achsen sollen im kinematischen Modell anwesend sein.
Für den Gabelkopf braucht die Maschine zwei kinematische Modelle (mit und ohne Gabelkopf).

Anfahren der programmierten Achsen

Die programmierten 'Hauptachse-Positionen' im NC-Programm werden dann angefahren durch die umgeschaltete Hilfsachse. Dies trifft auch der Handbedienung (Jog-Tasten) der Achsen zu.

Zugelassene G-Funktionen, wenn G136 aktiv wird:

G136 darf nicht programmiert werden, wenn G7, G8, G36, G41-G44, G64, G141, G182, G19x oder G20x aktiv ist
Wenn G136 aktiv ist, sind alle G-Funktionen zugelassen.

G136 ausschalten

Die Funktion G136 wird mit G137 ausgeschaltet. G136 wird nicht ausgeschaltet mit <Programm abbrechen>, M30 oder <CNC rücksetzen>.
Nach Hochlauf der Steuerung ist immer G137 aktiv. Deshalb soll beim eingeschwenkten Gabelkopf, der Gabelkopf entweder ausgeschwenkt oder mittels G136 aktiviert werden.

Aktionen

G136 und G137 wartet mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist mit <INPOD>.

Anzeige

Bei G136 bekommen die Hauptachsen, die umgeschaltet sind und von einer Hilfsachse getrieben werden, eine <2> hinter der betroffenen Buchstaben vor der aktuellen Position.
In G137 werden die Buchstaben normal (ohne <1>) dargestellt.

Nullpunkte

Wenn eine Achse mit G136 bzw. G137 umgeschaltet wird, werden die entsprechenden Nullpunkt-Werte (G52, G54, G92, G93) dieser Achse auch getauscht. Dabei werden die Werte der abgeschalteten Achsen intern (unsichtbar) abgespeichert. Wenn die Achse dann wieder zurückgeschaltet wird, werden die Nullpunkt-Verschiebungen für diese Achse auch wieder aktiviert.
Die für die abgeschalteten Achsen intern abgespeicherten Nullpunktsverschiebungswerte werden in den folgenden Fällen gelöscht:

- Interner Wert für G52 wird gelöscht, wenn eine neue Palette-Nullpunkt-Verschiebung oder andere Palette-Funktion aktiviert wird.
- Interner Wert für G54 Inn wird gelöscht, wenn eine neue Nullpunkt-Verschiebung G54 Inn programmiert wird.
- Interner Wert für G92/G93 wird gelöscht nach Programmieren einer neuen G92/G93 und nach M30, <Programm Abbruch> oder <CNC rücksetzen>.

Bemerkung: Die abgespeicherten G52/G54-Nullpunktsverschiebungswerte für die abgeschalteten Achsen werden in den Stand-By-Speicher abgespeichert und bleiben auch nach Abschalten der Steuerung behalten.

5.60 G137 Zweite Achsen-Konfiguration für Gabelkopf: AUS

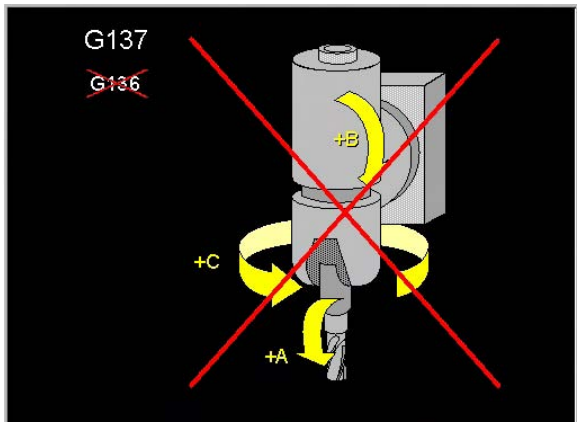
Mit G137 wird eine, durch den Maschinenhersteller festimplementierte Funktion **(z.B. einen eingeschwenkten Gabelkopf)**, deaktiviert. Die Maschine wird in der normalen Achsen-Konfiguration zurückgesetzt. Sehen Sie für die Möglichkeiten das Maschinen-Handbuch.

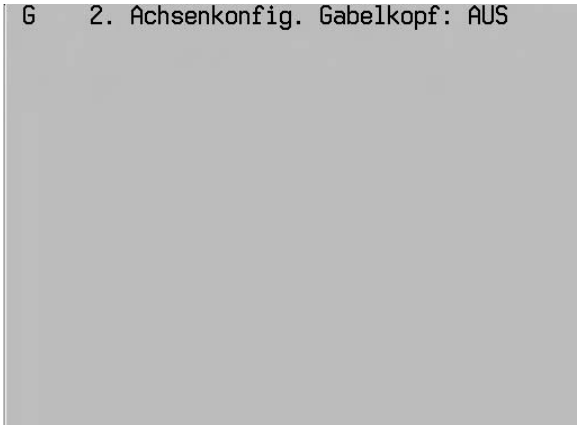
Allgemeine Beschreibung des einschwenkbaren Gabelkopfs

Der durch G136 aktivierte Gabelkopf wird durch G137 deaktiviert und die C-Achse wird von C-Achse-Kopf zum C-Achse-Tisch zurückgeschaltet.

Format

G137





Allgemeine Hinweise und Verwendung

Lesen Sie zuerst die Beschreibung von G136.

Modalität

G136 und G137 sind zusammen Modal.

Umschalten von Achsen

G137 schaltet die Achsen-Konfiguration eingestellt von G136 wieder zurück.
G137 wartet mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist mit <INPOD>.

Zugelassene G-Funktionen, wenn G137aktiv wird:

G137 darf nicht programmiert werden, wenn G7, G8, G36, G41-G44, G64, G141, G182, G19x oder G20x aktiv ist
Wenn G137aktiv ist, sind alle G-Funktionen zugelassen.

G137 ausschalten

Die Funktion G137 wird mit G136 ausgeschaltet. G137 wird nicht ausgeschaltet mit <Programm abbrechen>, M30 oder <CNC rücksetzen>.
Nach Hochlauf der Steuerung ist immer G137 aktiv.

5.61 G141 3D-Werkzeugkorrektur mit Dynamischem TCPM

Erlaubt das Korrigieren der Werkzeugmaße für eine 3D-Werkzeugbahn, die durch ihre Endpunktkoordinaten und normalisierten, senkrecht zur Oberfläche stehenden Vektoren in diesen Punkten programmiert ist.

Format

Zum Aktivieren der 3D-Werkzeugkorrektur:

G141 {R..} {R1=..} {L2=}

Zum Programmieren geradliniger Bewegungen:

G141

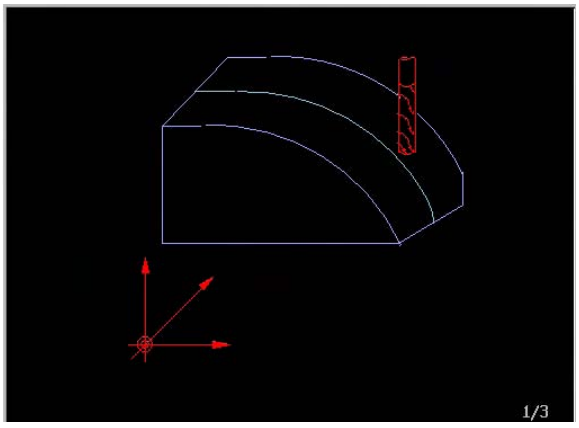
G0/G1 [Endpunktkoordinaten] [I.. J.. K..]

TCPM mit aktivem kinematischem Modell

G0/G1 [Endpunktkoordinaten] {I.. J.. K..} {I1=.. J1=.. K1=..} {A, B, C} {F..}

Zum Löschen der 3D-Werkzeugkorrektur:

G40




```
G    3D-Werkzeugkorrektur
R    Nominaler Werkzeugradius
L2=  Rundachsen (0=kürzest, 1=absolut)
R1=  Nominaler Werkzeugeckenradius
F2=  Vorschubbegrenzung
```

Bei G141

R	Nominaler Werkzeugradius
R1=	Nominaler Werkzeugeckenradius
L2=	Rundachsen (0=kürzest, 1=absolut)

Bei G0/G1

X, Y, Z	Lineare Endpunktkoordinaten
I, J, K	Achsenkomponenten des Flächennormalvektors
I1=, J1=, K1= **(TCPM)**	Achskomponenten des Werkzeugvektors
A, B, C **(TCPM)**	Rundachsenkoordinaten des Werkzeugvektors
F	Vorschub auf der Bahn

Zugehörige Funktionen

G40 und für die Radiuskorrektur in einer Ebene G41 bis G44

Für TCPM G8

Allgemeine Grundlagen G141

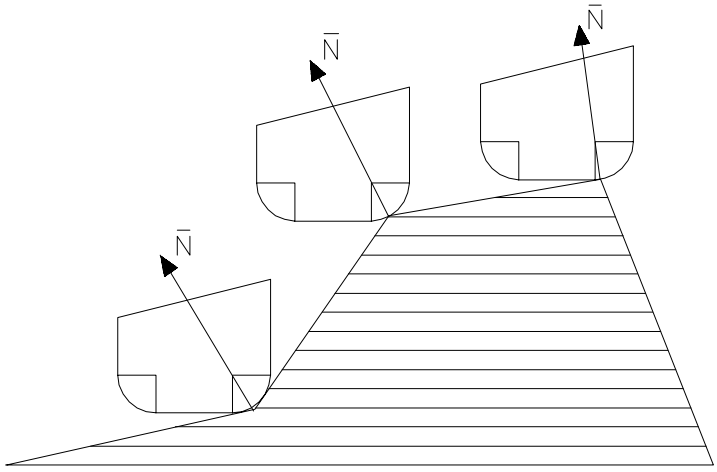
Das Werkzeug wird beim Fräsen einer 3D-Oberfläche mit geradlinigen Bewegungen und einer bestimmten Toleranz entlang der Oberfläche gefahren.

Die Berechnung der Werkzeugbahn auf einer 3D-Oberfläche, erfordert einer Vielzahl von Berechnungen, die üblicherweise von einem NC-Programmiersystem oder einem CAD-System vorgenommen werden.

Die errechnete Werkzeugbahn hängt von der Werkzeugform, den Werkzeugmaßen und der Toleranz auf der Oberfläche ab.

Bei der Ausführung des betreffenden Programms **ohne G141**, muss der eingesetzte Fräser, die gleichen Maße aufweisen wie bei den Berechnungen. D.h. ein Nominalfräser muss verwendet werden.
Falls bei der Bearbeitung ein 3D-Oberfläche, ein neues Werkzeug benötigt wird, muss auch dieses Werkzeug die gleichen Maße aufweisen, wie das **Nominalwerkzeug**.
Werden Maßabweichungen am Werkstück festgestellt, muss eine neue Berechnung über das Programmiersystem vorgenommen werden.

Die 3D-Werkzeugkorrektur **(G141)** erlaubt, die Anwendung von Werkzeugen, deren Maße von den Maßen der Nominalfräser abweichen. Die Korrekturen werden mit Hilfe von Richtungsvektoren vorgenommen, die zusammen mit den Endpunktkoordinaten vom Programmiersystem erzeugt werden.
Weiter besteht die Möglichkeit, die Werkstückmaße vom Programmiersystem und die Werkzeugbahn von der CNC aus den normalisierten Vektoren und den Werkzeugmaßen errechnen zu lassen.



$\bar{N}$ = Flächennormalvektor (I, J, K)

Hinweise und Verwendung
Radius (R, R1=)

Die Werte von R.. und R1=.. sollten den nominalen Werkzeugmaßen, wie sie vom **Programmiersystem** zur Berechnung der Werkzeugbahn herangezogen werden, entsprechen. Wenn diese Werte nicht programmiert sind, werden diese automatisch Null.

R1= definiert den Werkzeugeckenradius, womit im CAD-System die Endpunkte der G0/G1-Sätzen berechnet sind.
R definiert den Werkzeugradius, womit im CAD-System die Endpunkte der G0/G1-Sätzen berechnet sind.

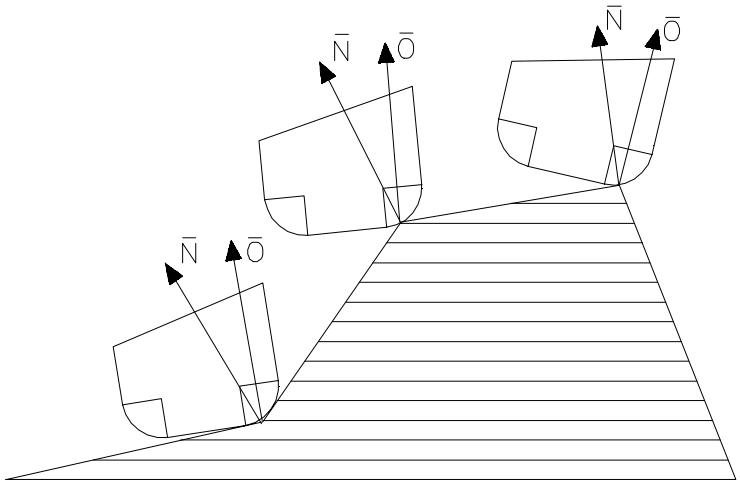
Allgemeine Grundlagen TCPM

Position der Werkzeugspitze beim Positionieren von Schwenkachsen beibehalten (TCPM).
(TCPM ist "Tool Center Point Management").

Mit **G141 '3D-Werkzeugkorrektur ohne TCPM'** kann eine gekrümmte (CAD-)Oberfläche, unter Berücksichtigung der aktuellen Werkzeugmaße gefahren werden. Dabei wird die Bahn mit Endpunktkoordinaten und senkrecht zur Oberfläche stehenden Vektoren beschrieben. Die G141-Funktion führt nur die drei Linearachsen aber nicht die Rundachsen. Dadurch steht das Werkzeug immer in gleicher Richtung und wird nicht unter technologischem, optimalem Winkel auf der Werkstückoberfläche geführt.

Mit **G8 'Werkzeug Orientierung'** (statisches TCPM) kann das Werkzeug unter einem technologischem, optimalem Winkel auf die Werkstückoberfläche gestellt werden. Die G8-Funktion ist eine Zustellbewegung und kann nicht kontinuierlich auf einer gekrümmten Oberfläche während einer Bahnbewegung verwendet werden.

Bei **G141 mit dynamischem TCPM** wird das Werkzeug unter einem technologischem, optimalem Winkel auf einer gekrümmten Werkstückoberfläche geführt. Dabei werden die aktuellen Werkzeugmaße berücksichtigt. Dynamisches TCPM wird für 5 Achsen fräsen verwendet. Dynamisches TCPM führt auch die Rundachsen. Dabei wird das Werkzeug senkrecht oder mit einer programmierten Orientierung auf der gekrümmten Werkstückoberfläche geführt.



–

N = Flächennormalvektor (I, J, K)

O = Werkzeugvektor (I1=, J1=, K1=) oder Rotationsachsen-Koordinaten von Werkzeugvektor (A, B, C)

Das Programmierformat der Linearsätze, innerhalb G141, wird mit der Möglichkeit des Programmierens eines Werkzeugvektors erweitert. Mögliche Kombinationen sind Flächennormalvektor und/oder Werkzeugvektor. Wenn nur der Werkzeugvektor verwendet wird, dann muss die Werkzeugkorrektur im CAD-System berechnet werden.

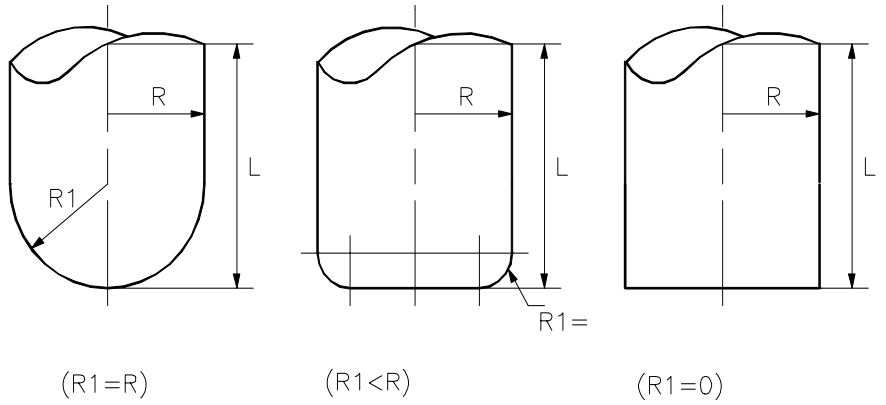
G7 darf aktiv sein. In diesem Fall sind die Flächennormal- und Werkzeugvektors in der G7-Ebene definiert.

Hinweise und Verwendung

Adressen (R, R1=, L2=, F2=) **(TCPM)**

- R definiert den Werkzeugradius, mit dem im CAD-System die Endpunkte der G0/G1-Sätzen berechnet wurden.
- R1= definiert den Werkzeugeckenradius, mit dem im CAD-System die Endpunkte der G0/G1-Sätzen berechnet wurden.
- L2= 0 Rundachsen fahren den kürzesten Weg (Grundstellung)
  1 Rundachsen fahren ihre absolute Position an (bei Rundachsen-Programmierung).
- F2= Vorschubbegrenzung bei stark gekrümmten Oberflächen. Beim Runden einer Außenecke, kann die Maschine sich plötzlich mit maximalem Vorschub bewegen. Die F2= begrenzt diesem maximalem Vorschub. Vorschuboverride ist wirksam. F2= kann nur programmiert werden im G141 Satz, aber ist auch wirksam innerhalb G141 Bewegungen, bis dem Satz mit G40.

Mögliche Werkzeuge



Bei der G141-Funktion verwendete Werkzeuge

Werkzeugspeicher

Zur Anwendung unterschiedlicher Werkzeugtypen sind nachfolgende Maßangaben in den Werkzeugspeicher zu laden:

Radiusfräser	: R (Werkzeugradius), L (Werkzeuglänge), C (=Werkzeugradius)
Radiusschaftfräser	: R (Werkzeugradius), L (Werkzeuglänge), C= (Rundungsradius)
Schaftfräser	: R (Werkzeugradius), L (Werkzeuglänge), C0

Wenn kein C-Wert angegeben ist, wird C automatisch zu 0.
Der Standard Fräser ist somit ein Schaftfräser.

Hinweis: Der Rundungsradius im G141-Satz wird mit dem Wort R1= programmiert. Mit dem C-Wort wird der Rundungsradius in den Werkzeugspeicher abgelegt.

Erzeugte Werkzeugbahn

Wenn das Programmiersystem die Werkzeugbahn erzeugt (Flächennormalvektor programmiert), so werden die Maße des Nominalwerkzeuges (R.. und R1=..) im G141-Satz programmiert. Der im Werkzeugspeicher abgelegten Werkzeugmaße werden von der CNC zum Korrigieren der Werkzeugbahn benutzt.

Werkstückmaße

Wenn das Programmiersystem die Werkstückmaße erzeugt (Flächennormalvektor und Werkzeugvektor programmiert), so werden die Wörter R.. und R1=.. nicht im G141-Satz programmiert. Die, im Werkzeugspeicher abgelegten Werkzeugmaße, werden zum Errechnen der Werkzeugbahn benutzt.

Aktivieren von G141

Im ersten Satz nach G141 fährt der Fräser von der aktuellen Werkzeugposition auf die korrigierte Position in diesem Satz.

Endpunktkoordinaten

Lediglich können absolute oder inkrementelle (X, X90, X91) kartesische Maßangaben verwendet werden.
Bis V420 müssen die Koordinaten im ersten G141-Satz absolut sein und werden gemessen vom Programmnullpunkt W.

G90/G91

Die Funktionen G90 und G91 werden gebraucht für absolute oder inkrementelle Programmierung. Dieser Funktionen müssen einzeln im Satz stehen.

Spiegeln

Ist die Funktion Spiegeln (G73 und Achsenkoordinate) wirksam, bevor G141 aktiviert wird, so wird während die 3D-Werkzeugkorrektur, die gespiegelten Koordinaten verwendet.
Nach der Aktivierung von G141 ist Spiegeln nach wie vor möglich. Spiegeln wird mit der Funktion G73 aufgehoben.

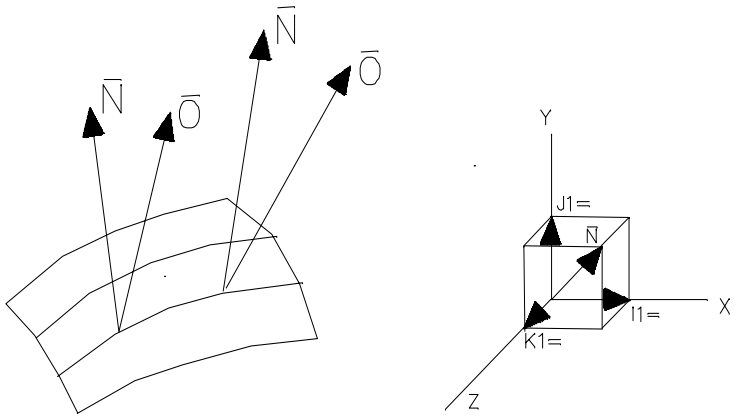
Radiuskorrektur G41...G44

Nach der Aktivierung eines G141-Satzes wird die wirksame, mit G41...G44 programmierte Radiuskorrektur gelöscht.

Flächennormalvektor (I, J, K) **(TCPM)**

Definiert den Flächennormalvektor senkrecht zur Oberfläche.

Der Flächennormalvektor steht senkrecht zur Werkstückoberfläche. Das Werkzeug wird so positioniert, dass dieser Vektor immer durch den Mittelpunkt der Werkzeugeckenrundung geht. Dieser Vektor steuert die Positionierung der Linearachsen innerhalb G141.



Vektorkomponente

Die Vektorkomponenten der Achsen sind unabhängig von der ausgewählten Ebene.
Wenn in einem Satz eine Vektorkomponenten nicht programmiert ist, so wird die nicht programmierte Komponente Null.

Maßstabfaktor

Das Eingabeformat der Vektoren (I, J, K, I1=, J1=, K1= Wörter) ist auf drei Nachkommastellen begrenzt. Die Flächennormal- und Werkzeugvektoren brauchen aber nicht die Länge 1 zu haben. Zum Steigern der Maßgenauigkeit, können der betreffenden Werten mit einem Maßstabfaktor zwischen 1 und 1000 multipliziert werden. Mit dem Faktor 1000 z.B. wird die Eingabegenauigkeit der Vektorkomponenten auf sechs Stellen erhöht.

Hinterschneidungen

Hinterschneidungen bzw. Kollisionen zwischen Werkzeug und Material, an nicht zu bearbeitenden Punkten, werden von der CNC nicht erkannt.

Kinematisches Modell **(TCPM)**

Das kinematische Modell wird für die Berechnungen innerhalb G141 verwendet.
Wenn kein kinematisches Modell aktiv (MC312 'Freie Bearbeitungsebene = 0) ist, bleibt G141 kompatibel mit der G141-Funktion in älteren CNC-Versionen.

G141 3D-WERKZEUGKORREKTUR MIT DYNAMISCHEM TCPM

Werkzeugvektor **(TCPM)**

I1=, J1=, K1= Achskomponenten des Werkzeugvektors
Oder
A, B, C Rundachsenkoordinaten des Werkzeugvektors

Der Werkzeugvektor oder die Rundachsenkoordinaten geben die Richtung der Werkzeugachse an. Das Werkzeug wird so gedreht, dass es parallel zu diesem Vektor steht. Dieser Vektor steuert die Positionierung der Rundachsen (und die dazugehörende Ausgleichsbewegung mit Linearachsen) innerhalb G141.

Löschen

Die Funktion G141 wird mit G40, M30, Softkey Programm abbrechen oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht. Der Fräser stoppt an der zuletzt korrigierten Position. Die Rundachsen werden nicht automatisch zurück gedreht.

Zu löschende Funktionen

Bei Betrieb mit G141 müssen die Funktionen G64, Maßstabänderung (G73 A4=..), Achsenrotation (G92/G93 B4=..) und G182 gelöscht werden.

Die folgenden G-Funktionen sind, wenn G141 **(TCPM)** eingeschaltet wird, zugelassen:

Grundbewegungen	0, 1, 7
Ebenen	17, 18
Programmsteuerung	14, 22, 23, 29
Positioniervorschub	4, 25, 26, 27, 28, 94, 95, 96, 97
Radiuskorrektur	39, 40, 141
Nullpunkte	51, 52, 53, 54, 92, 93
Geometrie	72, 73
Betriebsarten der Koordinaten-Messung	70, 71, 90, 91
Grafik	195, 196, 197, 198, 199

Wenn eine nicht zugelassene G-Funktion programmiert ist, wird die Fehlermeldung P77 'G-Funktion und Gxxx nicht erlaubt' ausgegeben.

Folgenden G-Funktionen sind zugelassen, wenn G141 **(TCPM)** aktiv ist:

Grundbewegungen	0, 1 Parameter von G0 und G1 sind beschränkt G0 ohne Positionierlogik
Programmsteuerung	14, 22, 23, 29
Positioniervorschub	4, 25, 26, 27, 28, 94, 95, 96, 97
Radiuskorrektur	40, 141 G40 schaltet G141 ab
Nullpunkte	51, 52, 53, 54, 92, 93
Geometrie	72, 73
Betriebsarten der Koordinaten-Messung	90, 91

Wenn eine nicht zugelassene G-Funktion programmiert wird, wird die Fehlermeldung P77 'G-Funktion und G141 nicht erlaubt' ausgegeben.

Programmiereinschränkungen

Nicht erwähnte G-Funktionen dürfen nicht verwendet werden.
Punktdefinitionen (P) und E-Parameter dürfen nicht verwendet werden.
Nach Aktivierung von G141 darf kein Werkzeugwechsel vorgenommen werden.

Hinweise und Verwendung für TCPM

Kollisionsgefahr

Wenn G141 eingeschaltet wird, kann es eine ähnliche Ausgleichsbewegung wie bei G8 geben.

Bei der Einschaltbewegung darf die Werkzeugspitze nicht auf der Werkstückoberfläche stehen und sollte mindestens mit dem Abstand des Werkzeugdurchmessers vom Material programmiert werden.

Bemerkung: Beim Abschalten von G141 über G40, M30 oder Programmabbruch gibt es keine Ausgleichbewegung und die Rundachsen bleiben in der letzten Position stehen.

Beim Wegfahren der Kontur kann es passieren, dass der Tisch mit dem Werkstück 180 Grad gedreht wird, um die programmierte Werkzeugrichtung zu erreichen. **ACHTUNG KOLLISIONSGEFAHR**.

Unterschneidung

Wenn sich die Werkzeugrichtung innerhalb eines G1 Satzes ändert, wird diese Werkzeugrichtungsänderung interpolierend mit der Bewegung zum Endpunkt ausgeführt. Dabei wird die Bahn zwischen Beginn- und Endpunkt für Unterschneidungen korrigiert.

Unterschneidung wird während den Satzübergängen nicht erkannt. Diese Unterschneidung soll durch Einfügen eines Satzes ohne Endpunkte und mit nur einer Änderung des Werkzeugvektors vom CAD-System korrigiert werden. In diesem Fall dreht das Werkzeug um den Werkzeugkontaktpunkt bis die neue Werkzeugrichtung erreicht ist.

Anzeige

Wenn G141 aktiv ist, wird ein gelbes Icon hinter der Werkzeugnummer angezeigt und man kann den programmierten G141 Werkzeugvektor (I1, J1, K1) im Bearbeitungsstatus sehen (auf der Stelle von G7/G8).

Bemerkung: Wenn G7 und G141 gleichzeitig aktiv sind, sieht man den G7-Winkel oder Vektor.

Mit eine kleinen 'p' rechts unten bei den 'Achsenbuchstaben', wird angezeigt, ob der Position, die des Werkzeugkontaktpunktes oder der Maschinenkoordinaten ist. Die Anzeige wechselt mit dem gleichen Softkey wie bei G7.

Vorschub

Der programmierte Vorschub gilt für den Kontaktpunkt zwischen Oberfläche und Werkzeug. Der Werkzeugkopf kann andere Bewegungen ausführen.

Fehlermeldungen

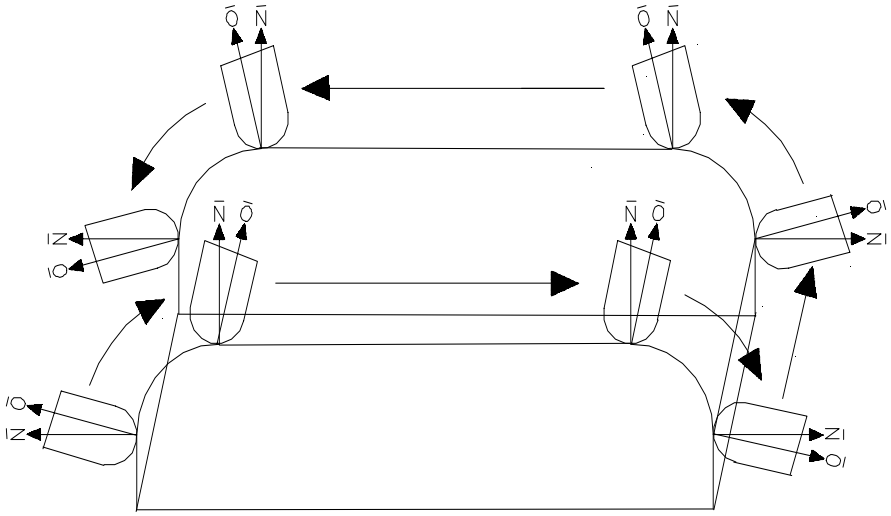
P341 Werkzeugvektor nicht korrekt
Der Werkzeugvektor (I1=, J1=, K1=) ist nicht korrekt. Diese Fehlermeldung wird generiert, wenn alle Komponenten des Vektors null sind.

P342 Flächennormalvektor nicht korrekt
Der Flächennormalvektor (I, J, K) ist nicht korrekt. Diese Fehlermeldung wird generiert, wenn alle Komponenten des Vektors null sind.

Beispiele

Bespiel 1 G141 und TCPM

Werkzeugvektor mit (I1=, J1=, K1=)
Dieser Programmierung ist Maschine unabhängig.



N113 (Rechteck Material mit oben Rundungen (R4) und geschwenktem Werkzeug (5 Grad))
N1 G17
N2 T6 M67 (Kugelfräser Rund 10: In Werkzeugtabelle T6 R5 C5)
N3 G54 I10
N4 G0 X0 Y0 Z0 B0 C0 S6000 M3
N5 F50 E1=0
N6 G141 R0 R1=0 L2=0 (alle Grundstellungen, brauchen nicht programmiert zu werden)
N7 (R ist in CAD System 0 mm)
N8 (R1 ist in CAD System 0 mm)
N9 (L2=0 Rundachsen fahren kürzesten Weg)
N10
N11 G0 X-1 Y=E1 Z0 I1=-1 K1=0
N12 (Generiert in CAD System)
N13 (Bogen vorne links)
N14 G1 X=0 Y=E1 Z=-4 I1=-0.996194698 K1=0.087155743
N15 G1 X=0.000609219 Z=-3.930190374 I1=-0.994521895 K1=0.104528463
N16 G1 X=0.002436692 Z=-3.860402013 I1=-0.992546152 K1=0.121869343
N17 G1 X=0.005481861 Z=-3.790656175 I1=-0.990268069 K1=0.139173101

N... (Jeder Grad ein Punkt)

N100 G1 X=3.790656175 Z=-0.005481861 I1=0.034899497 K1=0.999390827
N101 G1 X=3.860402013 Z=-0.002436692 I1=0.052335956 K1=0.998629535
N102 G1 X=3.930190374 Z=-0.000609219 I1=0.069756474 K1=0.99756405
N103 G1 X=4 Z=0 I1=0.087155743 K1=0.996194698
N104 (Bogen vorne rechts)
N105 G1 X=36 Z=0 I1=0.087155743 K1=0.996194698
N106 G1 X=36.06980963 Z=-0.000609219 I1=0.104528463 K1=0.994521895
N107 G1 X=36.13959799 Z=-0.002436692 I1=0.121869343 K1=0.992546152

N…

N194 G1 X=39.99756331 Z=-3.860402013 I1=0.998629535 K1=-0.052335956
N195 G1 X=39.99939078 Z=-3.930190374 I1=0.99756405 K1=-0.069756474
N196 G1 X=40 Z=-4 I1=0.996194698 K1=-0.087155743

N197 G40
N1971 (Bogen hinten rechts)
N1972 (Aufschieben zum nächsten Schnitt)
N1973 G174 L100 (Werkzeug Rückzugbewegung)
N1974 G0 B0 C0 (Dreht Rundtischen zum originalen Koordinaten System)
N198 E1=E1+0.25
N1981 G1 Y=E1 (Bewegung in normalem X, Y, Z Koordinaten System)
N1982 G141

Oder ohne Deaktivierung von G141
N197 (Bogen hinten rechts)
N198 E1=E1+0.25 (Aufschieben zum nächsten Schnitt)

N199 G1 X=40 Y=E1 Z=-4 I1=0.996194698 K1=0.087155743
N200 G1 X=39.99939078 Z=-3.930190374 I1=0.994521895 K1=0.104528463
N201 G1 X=39.99756331 Z=-3.860402013 I1=0.992546152 K1=0.121869343

N…

N287 G1 X=36.13959799 Z=-0.002436692 I1=-0.052335956 K1=0.998629535
N288 G1 X=36.06980963 Z=-0.000609219 I1=-0.069756474 K1=0.99756405
N289 G1 X=36 Z=0 I1=-0.087155743 K1=0.996194698
N290 (Bogen hinten links)
N291 G1 X=4 Z=0 I1=-0.087155743 K1=0.996194698
N292 G1 X=3.930190374 Z=-0.000609219 I1=-0.104528463 K1=0.994521895
N293 G1 X=3.860402013 Z=-0.002436692 I1=-0.121869343 K1=0.992546152

N…

N379 G1 X=0.002436692 Z=-3.860402013 I1=-0.998629535 K1=-0.052335956
N380 G1 X=0.000609219 Z=-3.930190374 I1=-0.99756405 K1=-0.069756474
N381 G1 X=0 Z=-4 I1=-0.996194698 K1=-0.087155743
N382 E1=E1+0.25

N383 G14 N1=10 N2=389 J40

N384 G40
N385 G174 L100 (Werkzeug Rückzugbewegung)
N386 G0 B0 C0 (Dreht Rundtischen zum originalen Koordinaten System)
N387 M30

Beispiel 2 G141 und TCPM

Gleichen Werkstuck.
Werkzeugvektor mit (A, B, C)
Dieser Programmierung ist Maschine abhängig.

Dieses Programm ist für eine Maschine mit auf den Tisch eine B-Achse unter 45°, mit darauf eine C-Achse.

N114 (Rechteck Material mit oben Rundungen (R4) und geschwenktem Werkzeug (5 Grad))
N1 G17
N2 T6 M67 (Kugelfräser Rund 10: In Werkzeugtabelle T6 R5 C5)
N3 G54 I10
N4 G0 X0 Y0 Z0 B0 C0 S6000 M3
N5 F50 E1=0
N6 G141 R1=0 L2=0 (alle Grundstellungen, brauchen nicht programmiert zu werden)
N7 (R ist in CAD System 0 mm)
N8 (R1 ist in CAD System 0 mm)

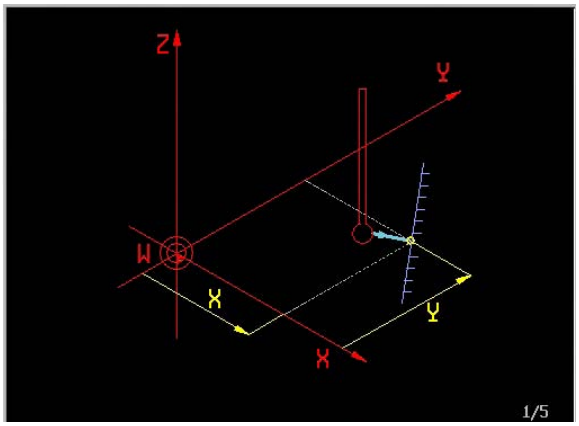
```
N9 (L2=0 Rundachsen fahren kürzesten Weg)
N10
N11 G0 X-1 Y=E1 Z0 B180 C-90
N12 (Generiert in CAD System)
N13 (Bogen vorne links)
N14 G1 X=0 Y=E1 Z=-4 B145.658 C-113.605
N15 G1 X=0.000609219 Z=-3.930190374 B142.274 C-115.789
N16 G1 X=0.002436692 Z=-3.860402013 B139.136 C-117.782
N17 G1 X=0.005481861 Z=-3.790656175 B136.191 C-119.624

N... (Jeder Grad ein Punkt)

N100 G1 X=3.790656175 Z=-0.005481861 B2.829 C1
N101 G1 X=3.860402013 Z=-0.002436692 B4.243 C1.501
N102 G1 X=3.930190374 Z=-0.000609219 B5.658 C2.001
N103 G1 X=4 Z=0 B7.073 C2.502
N104 (Bogen vorne rechts)
N105 G1 X=36 Z=0 B7.073 C2.502
N106 G1 X=36.06980963 Z=-0.000609219 B8.489 C3.004
N107 G1 X=36.13959799 Z=-0.002436692 B9.906 C3.507

N...

N194 G1 X=39.99756331 Z=-3.860402013 B206.449 C108.384
N195 G1 X=39.99939078 Z=-3.930190374 B210.629 C111.170
N196 G1 X=40 Z=-4 B214.342 C113.605
N197 (Bogen hinten rechts)
N198 E1=E1+0.25    (Aufschieben zum nächsten Schnitt)
N199 G1 X=40 Y=E1 Z=-4 B145.658 C66.395
N200 G1 X=39.99939078 Z=-3.930190374 B142.274 C64.211
N201 G1 X=39.99756331 Z=-3.860402013 B139.136 C62.218

N...

N287 G1 X=36.13959799 Z=-0.002436692 B4.243 C-178.499
N288 G1 X=36.06980963 Z=-0.000609219 B5.658 C-177.999
N289 G1 X=36 Z=0 B7.073 C-177.498
N290 (Bogen hinten links)
N291 G1 X=4 Z=0 B7.073 C-177.498
N292 G1 X=3.930190374 Z=-0.000609219 B8.489 C-176.996
N293 G1 X=3.860402013 Z=-0.002436692 B9.906 C-176.493

N...

N379 G1 X=0.002436692 Z=-3.860402013 B206.449 C-71.616
N380 G1 X=0.000609219 Z=-3.930190374 B210.629 C-68.830
N381 G1 X=0 Z=-4 B214.342 C-66.395
N382 E1=E1+0.25

N383 G14 N1=14 N2=382 J40

N384 G40
N385 G174 L100 (Werkzeug Rückzugbewegung)
N386 G0 B0 C0 (Dreht Rundtischen zur originalen Koordinaten System)
N387 M30
```

5.62 G145 Lineare Messbewegung

Ausführen einer freiprogrammierbaren linearen Messbewegung, zur Ermittlung von Achspositionen in Messzyklus-Makros.

Format

G145 [zu messender Punkt] [(Achsenadresse) 7=...] {S7=...} E... {F2=...} {K...} {I3=...} {I4=...}
G0 [Achsenkoordinaten]




```
G    Lineare Meßbewegung
X    Endpunktkoordinate
Y    Endpunktkoordinate
Z    Endpunktkoordinate
B    Endwinkel
C    Endwinkel
K    0=Werkzeugkorrektur ein, 1=aus
E    E-Parameter für Meßstatus
B1=  Winkel
B2=  Polarwinkel
X7=  E-Parameter für Meßwert in X
Y7=  E-Parameter für Meßwert in Y
Z7=  E-Parameter für Meßwert in Z
B7=  E-Parameter für Meßwert in B
C7=  E-Parameter für Meßwert in C
```

```
?90= Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
I3=  Status-Überwachung (0=ein, 1=aus)
I4=  Blasluft           (0=aus, 1=ein)
L1=  Streckenlänge
L2=  Polarlänge
P1=  Punktedefinitionsnummer
F2=  Meßvorschub
S7=  E-Parameter für Messwert in S
```

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G148, G149, G150, G45, G46
M24, M26, M27, M28, M29

Messbedingungen

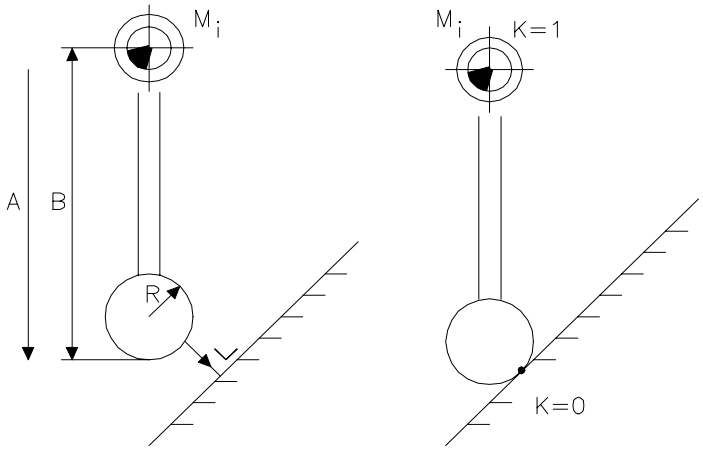
Gemessen wird nur bei Berühren ausgeführt.

Speichern des Messwertes [(Achsenadresse)7=]

Mit diesem Wort wird die Nummer des E-Parameter angegeben, in dem die gemessene Achsenposition gespeichert wird; X7=2 z.B. gibt an, dass der Messwert in der X-Achse in Parameter E2 gespeichert wird. X7=E1 (E1=5) bedeutet, dass der Messwert in E5 gespeichert wird.
z.B. S7=5 Winkellage der Spindel in E-Parameter 5 speichern.

Bemerkung Vorher S7=.. muss jemals eine M19 programmiert sein. Anders hat der Messwert der Spindelwinkel keine Bedeutung.

Ausgleich für Messtastermaße (K)



A: Werkzeugachse
B: Werkzeuglänge

K0: Werkzeugkorrektur ein. Messpositionen werden auf Werkzeuglänge und Werkzeugradius hin korrigiert. Messpositionen in Rotationsachsen werden nicht auf Werkzeugdaten hin korrigiert.

K1: Werkzeugkorrektur aus. Messpositionen werden nicht korrigiert. Wenn K nicht programmiert ist, so wird automatisch K0 wirksam.

Wenn die Messpositionen auf Messtastermaße hin korrigiert werden, so gelten folgende Annahmen:

- Der Messtaster ist parallel zur Werkzeugachse angeordnet
- Der Messtaster ist vollkommen rund
- Der Messtasterbewegung erfolgt senkrecht zu der zu messenden Oberfläche

Messtasterstatus (E)

Nach Ausführung eines G145-Satzes kann der Messtaster einen von drei Status annehmen. Der zugeordnete E-Parameter kann daher einen der folgenden Werte aufweisen:

E... = 0 die programmierte Position wurde erreicht, es wurde jedoch kein Messpunkt ermittelt. Die zugeordneten E-Parameter mit den Messdaten bleiben unverändert.

E... = 1 es wurde während der Messbewegung ein Messpunkt ermittelt. Die Messposition in den Achsen wurde in den E-Parametern gespeichert.

Status-Überwachung (I3= 0=ein, 1= aus) (Status der Auslenkung der Messtaster)

Der Statusüberwachung von der Messtasterstatus innerhalb der G145 kann für bestimmte Geräte (Laser) ausgeschaltet werden. Standardwert ist Null.

Messvorschub (F2=)

Wenn F2= nicht programmiert ist, so wird automatisch die als Maschinenkonstante (MC843) gespeicherte Standardvorgabe verwendet.

Hinweis: Wenn eine Funktion für die Spindeldrehrichtung eingegeben wird (M3 oder M4), so wird diese Funktion unterdrückt und es erfolgt eine Fehlermeldung. Bei Betrieb mit G182 darf die Funktion G45 nicht verwendet werden.

Blasluft (I4=) (0=nein 1=Ja)

Die Blasluftzeit vor der Messung ist in Maschinenkonstante (MC842) angegeben. (Grundstellung ist 0)

Satzsuchlauf

Während des Satzsuchlaufs wird die Messbewegung simuliert. Die E-Parameter in denen die Messkoordinaten normalerweise gespeichert werden, bleiben unverändert. Die vom Messtaster kommender Signale werden ignoriert.

Demo

Im Demobetrieb erfolgt eine Bewegung zur programmierten Position. Die programmierten Koordinaten werden in den E-Parametern gespeichert. Die vom Messtaster kommender Signale werden ignoriert.

Testlauf

Während des Testlaufs erfolgt die Messbewegung mit Testvorschub (über Maschinenkonstante (MC741) vorgegeben) oder die Bewegung wird simuliert, wenn der Testlauf ohne Bewegungen ausgeführt wird. Die programmierten Koordinaten werden in den E-Parametern gespeichert. Wenn der Messtaster während einer Bewegung getriggert wird, so wird die Bewegung abgebrochen und es erfolgt eine Fehlermeldung.

Grafik

Im Grafikbetrieb werden die Messbewegungen simuliert. Die programmierten Koordinaten werden in den E-Parametern gespeichert. Die vom Messtaster kommender Signale werden ignoriert.

Hinweis: In allen erwähnten Betriebsarten wird dem E-Parameter für den Messtasterstatus der Wert 2 zugeordnet. Dadurch dass dieser Parameter in den Messmakros geprüft wird, lässt sich die Verwendung von Parametern ohne Messdaten vermeiden.

Unterbrechung

Während Unterbrechung wird die G145-Bewegung als eine G1-Bewegung verarbeitet. Der Messtasterstatus sollte zwischen dem Anfangspunkt der Messbewegung und dem Unterbrechungspunkt nicht geändert werden, anderenfalls erfolgt eine Fehlermeldung. Eine Fehlermeldung erfolgt ebenfalls, wenn der Taster beim Wiederanfahren getriggert wird.

Beispiele

Beispiel 1 Messen der Werkzeuglänge an einer Messdose

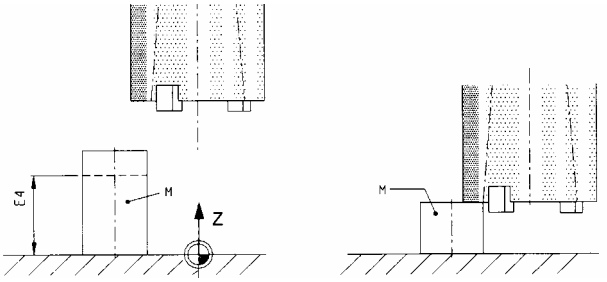
Zum Messen der Werkzeuglänge an einer Messdose genügen zwei Makros und ein Programm.
Mit der ersten Makro (N14501) wird der Schaltpunktposition der Messdose ermittelt.
Mit dem zweiten Makro (N14502) wird der eigentlichen Längenmessung vorgenommen.
Im Programm (N14503) werden die erforderlichen Parameter gesetzt und die beiden Makros aufgerufen.
Anmerkungen:

1. Den Maschinenunterlagen ist zu entnehmen, ob der Einsatz einer Messdose möglich ist und mit welchen M-Funktionen die Messdose in einer bestimmten Anlage ein- und ausgeschaltet wird.
2. Das Programm und die Makros dienen zum Illustrieren der Möglichkeiten der Messzyklen und E-Parameter. Die Makros lassen sich auf einfache Weise an die spezifischen Kundenanforderungen anpassen.

Verwendete Parameter

- E0: E-Parameter für Sprungfunktion
- E1: X-Koordinate der Messdose
- E2: Y-Koordinate der Messdose
- E3: Z-Koordinate des Spindelbezugspunktes
- E4: Z-Koordinate der Schaltpunktposition der Messdose
- E5 =0: Schaltpunktposition nicht ermittelt
  =1: Schaltpunktposition bereits ermittelt
- E7 =0: In Makro N14501 kein Fehler erkannt
  =1: In Makro N14501 ein Fehler erkannt
- E8: Werkzeugnummer bzw. Werkzeugkennnummer
- E10: Gemessene Z-Koordinate

Makro zum Ermitteln der Schaltpunktposition der Messdose.

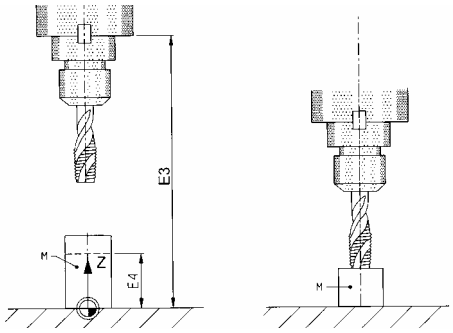


M = Messdose E4 = Schaltpunktposition

N14501 (Makro Schaltpunktposition der Messdose)

N1 T0 M6	Werkzeug aus der Spindel herauswechseln
N2 M24	Messdose mit M24 aktivieren
N3 G0 X0 Y0 Z150	Spindelnase über die Messdose fahren
N4 G145 Z20 E7 F2=2000	Messbewegung in der Z-Achse (= Werkzeugachse). Die Z-Position wird so gewählt, dass die Messdose sicher erreicht wird. Messposition speichern in E4.
N5G0 Z150	Spindel zurückziehen
N6 G29 E0=E7=1 E0 N=9	Prüfen, ob die Messdose erreicht wurde (E7=1!). Sprung zum Makro-Ende
N7 M0	Programmhalt
N8 (keine Schaltpunktposition ermittelt)	Meldung, dass keine Schaltpunktposition ermittelt wurde.
N9....	Makro-Ende.

Makro zum Messen der Werkzeuglänge.



M = Messdose

E4 = Schaltpunktposition

N14502 (Makro Längenmessung)

N1 T=E8 M6	Zu messendes Werkzeug einwechseln
N2 G0 X=E1 Y=E2 Z=E3	Werkzeug über die Messdose fahren
N3 G145 Z=(E4-20) E7 F2=2000	Messbewegung in der Z-Achse (= Werkzeugachse). Es wird eine Z-Position über die Schaltpunktposition hinaus gewählt, um sicherzustellen, dass die Messdose erreicht wird.
N4 G29 E0=E7<0 E0 N=8	Prüfen, ob die Messdose erreicht wurde (E7=1!)
N5 G0 Z=E3	Werkzeug zurückziehen
N6 G150 T=E8 L1=E10-E4	Länge des aktuellen Werkzeugs im Werkzeugspeicher korrigieren.
N7 G29 E0 E0=1 N=10	Sprung zum Makro-Ende
N8 M0	Programmhalt
N9 (Längenmessung erfolglos)	Meldung, dass keine Werkzeuglänge gemessen wurde
N10	Makro-Ende

Programm zum Messen der Werkzeuglänge an einer Messdose

Bei der erstmaligen Verwendung dieses Programms sollte der Bediener:

- die Spindelnase über die Messdose fahren,
- den Nullpunkt über "Istwert setzen" festlegen,
- die Parameter E5=0 und E8 eingeben.

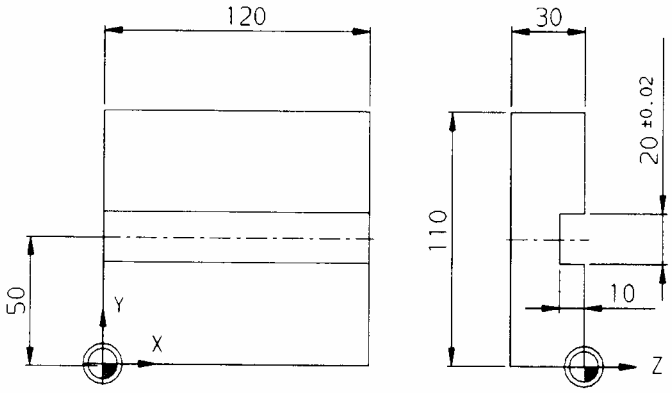
Sollen mehrere Werkzeuge gemessen werden, so muss Parameter E5=1 gesetzt und Parameter E8 (Werkzeugnummer) eingegeben werden.

N14503 E8=.. (Werkzeugnummer)

N1 E5=0 (=0 Schaltpunkt ermitteln =1 kein Schaltpunkt)	Parameter E5 und E8 setzen
N2 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N3 G54	Den über "Istwert setzen" ermittelten Nullpunkt aktivieren
N4 G29 E5 K0 N=8	Prüfen, ob die Schaltpunktposition ermittelt werden muss (E5=0) oder nicht
N5 G22 N=**14501**	Makro N=14501 aufrufen, um die Schaltpunktposition der Messdose zu ermitteln
N6 G29 E0 E0=E7<1 N=9	Prüfen, ob im Makro N14501 (E7=1) ein Fehler erkannt wurde; wenn ja, den nächsten Makroaufruf ignorieren
N7 E1=0 E2=0 E3=350	Koordinaten der Messdose in den Parameter eintragen
N8 G22 N=**14502**	Makro N14502 aufrufen, um die Werkzeuglänge zu messen
N9 M28	Messdose mit der Funktion M28 ausschalten
N10 T0 M6	Werkzeug aus der Spindel herauswechseln
N11 G53	Nullpunktverschiebung löschen
N12 M30	Programm-Ende

Beispiel 2 Fräsen und Messen einer Nut

Es soll eine Nut gefräst und ihre Breite gemessen werden. Sollte die Nutbreite zu klein sein, muss der Fräserradius korrigiert und die Nut nachbearbeitet werden.



N14504 (Fräsen und Messen einer Nut)

N1 G17	Bearbeitungsebene festlegen
N2 G54	Gespeicherte Nullpunktverschiebung aktivieren
N3 E15=20.02 (Maximale Nutbreite)	Maximale Nutbreite eingeben
N4 E16=19.98 (Minimale Nutbreite)	Minimale Nutbreite eingeben
N5 E3=(E15+E16):2	Nutbreite mit der mittleren Toleranz errechnen
N6 T1 M6 (FRÄSER d=18 mm)	Werkzeug 1 (ein Fräser d=18 mm) einwechseln
N7 G0 X-25 Y50 Z-10 F400 S1000 M3	Spindel einschalten, Werkzeug auf Ausgangsposition fahren
N8 G1 X140	Durch die Nutmitte fräsen
N9 G43	Nutkanten fräsen
N10 G1 Y60	
N11 G41	
N12 X-25	
N13 Y40	
N14 X140	

N15 G40	Radiuskorrektur löschen
N16 Y50	Werkzeug auf die Nutmitte fahren
N17 G0 Z50 M5	Werkzeug zurückziehen und Spindel stillsetzen
N18 G149 T0 E30	Nummer des aktuellen Werkzeugs ablesen
N19 T30 M6 (MESSTASTER)	Messtaster einwechseln
N20 D207 M19 (D Adresse optional)	Messtaster in eine orientierte Lage bringen. Dieser Einstellung ist Maschinenabhängig
N21 M27	Messtaster aktivieren
N22 G0 X60 Y50 Z-8	Messtaster auf Nutmitte und auf Tiefe fahren
N23 M29	Blasluft einschalten. Die M-Funktion ist Maschinenbedingt
N24 G145 Y65 E10 Y7=1 F2=500	Obere Kante der Nut messen. Messwert in der Y-Achse in E1 eintragen. Messtasterstatus in E10 eintragen.
N25 G0 Y50	Werkzeug wieder auf die Nutmitte fahren
N26 G29 E11=E10=0 E11 N=30	Prüfen, ob eine Messung ausgeführt wurde. E10=0 bedeutet keine Messung. Sprung zu N29, zum Ausschalten der Messtasters und zur Anzeige einer Fehlermeldung.
N27 M29	Blasluft einschalten
N28 G145 Y35 E10 Y7=2 F2=500	Untere Kante der Nut messen. Messwert in der Y-Achse in E2 eintragen. Messtasterstatus in E10 eintragen.
N29 G0 Y50	Werkzeug wieder auf die Nutmitte fahren
N30 M28	Messtaster ausschalten
N31 G29 E11=E10=0 E11 N=41	Prüfen, ob die Messung ausgeführt wurde. E10=0 bedeutet keine Messung. Sprung zu N41, zur Anzeige einer Fehlermeldung
N32 E5=E1-E2	Aktuelle Nutbreite aus den gemessenen Y-Positionen errechnen
N33 E6=(E5-E3):2	Differenz zwischen der programmierten und der gemessenen Breite errechnen. Die Differenz ist auf den Werkzeugradius bezogen.
N34 G29 E20=E5>E15 E20 N=44	Prüfen, ob die gemessene Werkzeugbreite (E5) größer ist als die maximal zulässige Breite (E15). Wenn ja, Sprung zu N44, zur Anzeige einer Fehlermeldung.
N35 G29 E20=E5>E16 E20 N=46	Maximale zulässige Breite nicht überschritten. Prüfen, ob die gemessene Breite (E5) größer ist als die minimal zulässige Breite. Wenn ja, ist die Nut fertig. Sprung zum Programm-Ende (N46).
N36 G149 T=E30 R1=4	Die gemessene Breite ist kleiner als die minimal zulässige Breite. In diesem Fall wird der Werkzeugradius im Werkzeugspeicher korrigiert. Die Nutkanten werden mit dem korrigierten Werkzeugradius nachbearbeitet. Werkzeug-Radius im Werkzeugspeicher abfragen und in den Parameter E4 eintragen
N37 G150 T=E30 R1=E4+E6	Korrigierten Werkzeugradius im Werkzeugspeicher ablegen.
N38 T1 M6 (FRÄSER d=18 mm)	Fräser wird nochmals eingewechselt
N39 G0 X140 Y50 Z-10 F400 S1000 M3	Spindel einschalten, Werkzeug auf Ausgangsposition fahren
N40 G29 E20 E20=1 N=9	Sprung nach Satz 9 zum Schlichten der Nut und Wiederholung der Messung.
N41 M0	Programmhalt
N42 (MESSTASTER ERHIELT KEINEN MESSKONTAKT, KEINE MESSUNG AUSGEFÜHRT)	Anzeige eines Fehlertextes
N43 G29 E20 E20=1 N=46	Sprung zum Programm-Ende
N44 M0	Programmhalt
N45 (NUTBREITE IST ZU GROß)	Anzeige eines Fehlertextes
N46 M30	Programm-Ende

Beispiel 3 Ausrichten eines, auf einen Rundtisch gespannten Werkstücks

Zum Ausrichten eines auf einen um die Z-Achse drehenden Rundtisch gespannten Werkstücks genügt die Messung von zwei Punkten in X oder Y.

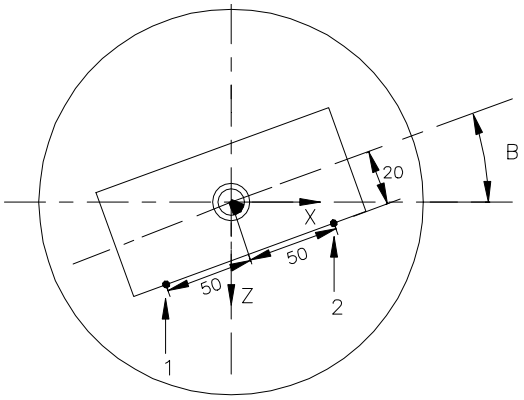
Der Winkel der das Werkstück mit der X-Achse bildet, wird automatisch berechnet und kann zum Drehen des Tisches herangezogen werden, um das Werkstück in eine Lage parallel zur X-Achse zu bringen.

Wenn das Werkstück am Anfang einen Winkel mit der X-Achse bildet, kann dieser Winkel mit dem Wort C mit programmiert werden. Wenn C nicht programmiert ist, wird an seiner Stelle automatisch C0 verwendet.

Hinweis:
Diese Funktion kann nur verwendet werden wenn:

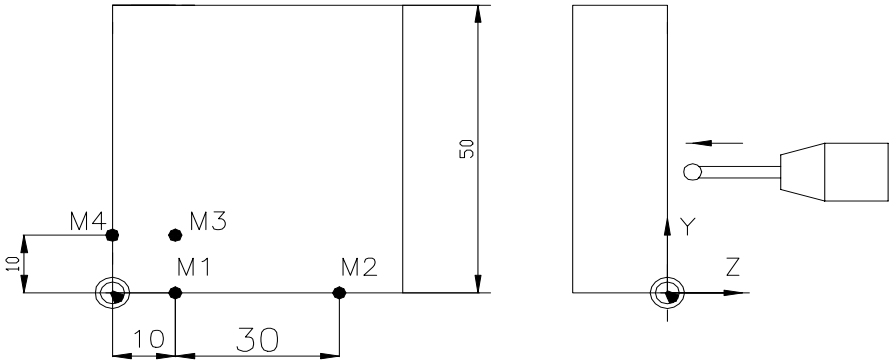
1. der Rundtisch in der XY-Ebene liegt, das Werkstück um die Z-Achse (C-Achse) gedreht wird und sich der Messtaster in der Z-Richtung befindet.
2. die Messungen in der Y-Richtung vorgenommen werden.

Ein auf einen Rundtisch gespanntes Werkstück soll parallel zur X-Achse ausgerichtet werden. Mit Hilfe eines Messtasters werden zwei Punkte auf dem Werkstück gemessen, wonach der Rundtisch entsprechend der errechneten Winkellage verstellt wird.



N50003	
N1 G17	Bearbeitungsebene festlegen
N2 G54	Nullpunkt setzen
N3 T1 M6	Messtaster einwechseln
N4 G0 X-50 Y-30 Z100 C0	Positionierung vor Messpunkt 1
N5 G1 Z0	Auf Tiefe gehen
N6 M27	Messtaster aktivieren
N7 G145 X-50 Y-20 X7=11 Y7=12	Punkt 1 in Richtung Y messen (X in E11, Y in E12)
N8 G0 Y-30	Werkzeug zurückziehen
N9 G0 X50	Positionierung vor Messpunkt 2
N10 G145 X50 Y-20 X7=21 Y7=22:	Punkt 2 in Richtung Y messen (X in E21, Y in E22)
N11 G0 Y-30:	Werkzeug zurückziehen
N12 M28	Messtaster ausschalten
N13 G0 Z100:	Werkzeug nach oben zurückziehen
N14 E30=(E12-E22:	Differenz (E30) in Y-Richtung berechnen
N15 E31=(E21-E11)	Differenz (E31) in X-Richtung berechnen
N16 E32=(E30:E31) :	Quotient (E32) berechnen
N17 E33=atan(E32)	ARCTAN (E33) berechnen
N18 G150 C7=E33 N1=54	Nullpunktverschiebungswert in der C-Achse um den errechneten Winkel korrigieren
N19 G54:	Nullpunkt setzen
N20 G0 C0:	Rundtisch auf C0 drehen
N21 M30:	Programm-Ende

Beispiel 4 Ermitteln des Nullpunktes



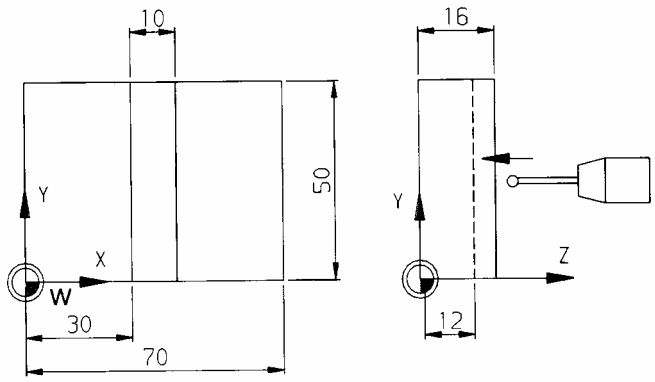
Der Messtaster befindet sich in der Z-Achse. Das Werkstück ist auf einen um die Z-Achse drehenden Rundtisch gespannt. Es werden fünf Punkte (M1 bis M5) auf dem Werkstück gemessen: M1 und M2 dienen der Winkelbewegung, M3 und M5 der Vermessung der Achspositionen.

Der Programmteil zur Ermittlung des Nullpunktes könnte so aussehen:

N50004	
N1 G54	Nullpunkt setzen
N2 G17	XZ-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N3 T1 M6 (Messtaster)	Messtaster einwechseln
N4 G0 X10 Y-10 Z70 C0 F1000	Auf die programmierte Position fahren
N5 G1 Z-5	Auf Tiefe gehen vor Messpunkt 1
N6 M27	Messtaster aktivieren
N7 G145 X10 Y0 X7=11 Y7=12	Punkt M1 messen (X in E11, Y in E12)
N8 G0 Y-10	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N9 G0 X50	Auf Position vor Messpunkt 2 fahren
N10 G145 X50 Y0 X7=21 Y7=22	Punkt M2 messen (X in E21, Y in E22)
N11 G0 Y-10	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N12 G0 Z70:	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N13 E30=(E12-E22)	Differenz (E30) in Y Richtung bere chnen
N14 E31=(E21-E11)	Differenz (E31) in X Richtung berechnen
N15 E32=(E30:E31)	Quotient (E32) berechnen
N16 E33=atan(E32) :	ARCTAN (E33) berechnen
N17 G150 C7=E33 N1=54:	Nullpunktverschiebungswert in der C-Achse um den errechneten Winkel korrigieren
N18 G54:	Nullpunkt setzen
N19 G0 C0	Rundtisch auf C0 drehen
N20 G0 X10 Y10 Z10:	Auf Position vor Messpunkt 3 fahren
N21 G145 X10 Y10 Z0 Z7=3:	Punkt M3 messen, um die Position in der Werkzeugachse zu ermitteln (Z in E3)
N22 G0 Z10:	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N23 G0 X-10 Y10:	Auf Position vor Messpunkt 4 fahren
N24 G1 Z-5:	Auf Tiefe vor Messpunkt 4 gehen
N25 G145 X0 Y10 Z-5 X7=1:	Punkt M4 messen, um die Position in der X-Achse zu ermitteln (X in E1)
N26 G0 X-10:	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N27 G0 Z10	
N28 G0 X10 Y-10:	Auf Position vor Messpunkt 1 fahren
N29 G1 Z-5:	Auf Tiefe vor Messpunkt 1 gehen
N30 G145 X10 Y0 Z-5 Y7=2	

N31 G0 Y-10	Punkt M1 messen, um die Position in der Y-Achse zu ermitteln (Y in E2)
N32 G0 Z50:	Messtaster zurückziehen, um eine Kollision zu vermeiden
N33 G150 X7=E1 Y7=E2 Z7=E3 N1=54	Nullpunktverschiebungswerte in der X-, Y- und Z-Achse korrigieren
N34 G54:	Korrigierten Nullpunkt setzen
N35 M28:	Messtaster ausschalten

Beispiel 5 Korrigieren der Werkzeuglänge



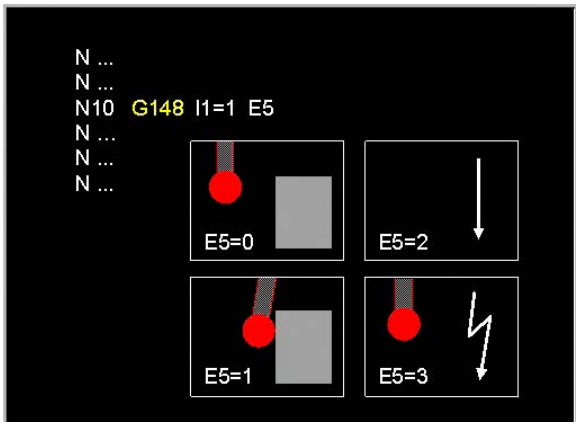
N90005	
N1 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N2 T1 M6 (Fräser R5)	Fräser (d=10 mm) einwechseln
N3 G0 X35 Y60 Z12 S1000	M3 Spindel einschalten und Fräser auf den Anfangspunkt der Nut fahren
N4 G1 Y-10 F200:	Nut fräsen
N5 G0 Z200 M5:	Werkzeug zurückziehen und Spindel stillsetzen
N6 T2 M6 (Messtaster)	Messtaster einwechseln
N7 G0 X35 Y25 Z20:	Anfangspunkt für Messung Anfahren
N8 M27	Messtaster aktivieren
N9 G145 X35 Y25 Z12 Z7=1	Punkt in der negativen Richtung der Werkzeugachse messen (Z Höhe in E1)
N10 G149 T1 L1=2:	Werkzeuglänge von T1 auslesen und speichern in E2
N11 G150 T1 L1=E2-E1+12:	Die Länge von Werkzeug 1 wird in Abhängigkeit der errechneten Differenz in der Z-Achse korrigiert.
N12 M28:	Messtaster ausschalten
N13 Z200 M30:	Messtaster zurückziehen und Programm-Ende.

5.63 G148 Abfragen Messtasterstatus

Auslesen des Messtasterstatus innerhalb des Messzyklus-Makros.

Format

G148 {I1=...} E..




```
G    Messtasterstatus abfragen
E    E-Parameter für Meßtasterstatus
I1=  Status-Gruppe (1-3)
```

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G145, G149, G150

Messtasterstatus

I1=1 oder nicht programmiert (Standardwert)

Der E-Parameter kann einen von vier Zahlenwerten aufweisen:

E... = 0	Messtaster nicht ausgelenkt.
E... = 1:	Messtaster ausgelenkt.
E... = 2:	Satzsuchlauf, Testlauf oder Demobetrieb steht an.
E... = 3:	Es liegt einen Messtasterfehler vor, kein Messvorgang möglich.

Die Priorität für die Messtasterstatus-Codes ist folgende:

1: Code 2 (aktiver Modus)
2: Code 3 (Messtasterfehler)
3: Code 0 oder 1 (Messtasterkontakt)

I1=2:	E... = 0:	Während der Messung wurde kein Messpunkt ermittelt.
	E... = 1:	Während der Messung wurde ein Messpunkt ermittelt.
I1=3:	E... = 0:	Information von IPLC: Taster/Laser nicht eingeschaltet
	E... = 1:	Information von IPLC: Taster/Laser eingeschaltet

Unterbrechung

Der Betrieb mit G148 kann nicht mit einer Unterbrechungsanweisung gestoppt werden.

Beispiel

N110 G148 E27	Messtasterstatus im E-Parameter 27 speichern.
N115 G29 E91=E27=2 E91 N=300	Sprung auf Satz N300, wenn das Programm im Satzsuchlauf, Testlauf oder Demobetrieb ausgeführt wird. Auf diese Weise lassen sich z.B. Berechnungen mit Parametern, die nicht geladen wurden weil keine Messung stattgefunden hat, vermeiden.

Hinweis: Bei Betrieb mit G182 darf die Funktion G148 nicht verwendet werden.

5.64 G149 Abfragen Werkzeug oder Nullpunktverschiebungswerte

Abfragen von Werkzeug- und Nullpunktverschiebungsdaten und Speichern dieser Daten in den dazu vorgesehenen E-Parametern.

Format Werkzeugdaten

Abfragen der Nummer des aktiven Werkzeuges:

G149 T0 E..

Abfragen der Werkzeugmaße:

G149 T... {T2=...} {L1=...} {R1=...} {M1=...}

Abfragen des Werkzeugstatus:

G149 T... E...

Format Nullpunktverschiebungen

Abfragen der wirksamen G-Funktionen für die Nullpunktverschiebungsnummer:

G149 N1=0/1 E..

Abfragen der gespeicherten Palettenverschiebungswerte:

G149 N1=52 [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...}

Abfragen der gespeicherten Nullpunktverschiebungswerte:

Mit Standard Nullpunkten oder MC84=0:

G149 N1=54...59 [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...}

Mit erweiterten Nullpunkten mit MC84>0:

G149 N1=54.[Nr.] [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...} {B47=...}

In G54.[Nr.] muss [Nr.] mit zwei Ziffern eingetragen werden (G54.01 und G54.10).

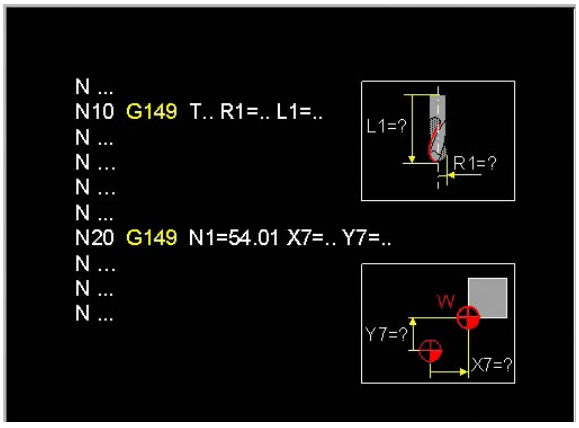
Abfragen der programmierbaren Nullpunktverschiebungen:

G149 N1=93 [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...}

Format Aktuelle Positionswerte

Abfragen der aktuellen Positionswerte von X, Y und Z

G149 [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...}




```
G    Werkzeug- oder NPV-Werte abfragen
T    Werkzeugnummer
E    E-Parameter
N1=  Nullpunktverschiebung
B47= E-Parameter für Rotation in B4=
X7=  E-Par. für NPV/Position in X
Y7=  E-Par. für NPV/Position in Y
Z7=  E-Par. für NPV/Position in Z
B7=  E-Par. für NPV/Position in B
C7=  E-Par. für NPV/Position in C
L1=  E-Parameter für WZ-Länge
R1=  E-Parameter für WZ-Radius
T2=  Werkzeugkorrekturindex
M1=  E-Parameter WZ-Standzeit
```

Werkzeugdaten

T	Werkzeugnummer
T2=	Werkzeugkorrekturindex
E	E-Parameter
L1=	E-Parameter für Werkzeuglänge
R1=	E-Parameter für Werkzeugradius
M1=	E-Parameter Werkzeugstandzeit

Nullpunktverschiebungen

N1=	Nullpunktverschiebung
X7=	E-Parameter für NPV/Position in X
Y7=	E-Parameter für NPV/Position in Y
Z7=	E-Parameter für NPV/Position in Z

A7=	E-Parameter für NPV/Position in A
B7=	E-Parameter für NPV/Position in B
C7=	E-Parameter für NPV/Position in C
B47=	E-Parameter für Verdrehung in B4=

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G145, G148, G150

Werkzeugnummer (T)

Nummer des Werkzeuges, dessen Werkzeugdaten ausgelesen werden sollen. Bei Anwendung des FMS-Werkzeugspeichers (FMS = flexibles Fertigungssystem) muss die vollständige Werkzeugnummer (inklusive des Ersatzwerkzeugindex) angegeben werden.

Werkzeugdaten

Der Werkzeugradius, die Werkzeuglänge und die Reststandzeit (M1=) können abgefragt werden.

Werkzeugkorrektur-Index (T2=)

Es kann der Werkzeugkorrekturindex 0, 1 oder 2 angegeben werden. Die Standardvorgabe ist T2=0.
Wenn T2=0 gilt:

Werkzeugradius = Radius (R) + Aufmaß (R4=).
Werkzeuglänge = Länge (L) + Aufmaß (L4=).
Besser ist es, G321 zu benutzen.

Werkzeugstatus (E)

Der Werkzeugstatus kann vom Werkzeugspeicher in den angegebenen E-Parameter geladen werden.
Der Werkzeugstatus kann durch folgende Werte dargestellt werden:

E... = 1	Werkzeug ist freigegeben und gemessen
E... = 0	Werkzeug ist freigegeben, jedoch nicht gemessen
E... = -1	Werkzeug ist gesperrt
E... = -2	Werkzeugstandzeit ist erreicht
E... = -4	Werkzeugbruchfehler
E... = -8	Werkzeugschnittkraft ist erreicht
E... = -16	Werkzeugstandzeit kleiner als T3 programmiert

Eine Kombination von Fehlermeldungen ist auch möglich:
E... = -13 heißt: Fehlermeldung -8 und -4 und -2 und 1.

Nullpunktverschiebungsnummer (N1=)

Die Nummer der Nullpunktverschiebung, deren Daten ausgelesen werden sollen. N1= G52, G54-G59, 54.[Nr.] oder 92/93. G92 gibt ein gleiches Ergebnis wie G93 (absolute).

Nullpunktverschiebungsgruppe (N1=)

Die Nullpunktverschiebungsgruppe, deren wirksame G-Funktion abgefragt werden soll.
N1= kann den Wert 0 oder 1 aufweisen:

N1=0 Wenn G52 wirksam ist, so erhält der E-Parameter den Wert 52. Wenn G52 nicht wirksam ist, so erhält der E-Parameter den Wert 51.

N1=1 Der E-Parameter erhält den Wert der wirksamen Verschiebung aus der Reihe G54..G59 oder G54.[Nr.]. Wenn keine Verschiebung wirksam ist, so erhält der E-Parameter den Wert 53.

Abfragen aktueller Achspositionswerte (X7, Y7, Z7)

Die Achspositionswerte können in E-Parameter ausgelesen werden. X7=20 heißt: in E20 wird der aktuelle Achspositionswert gesetzt. (Siehe auch G326).

Auslesen von Adressen ohne Wert

Wenn im Werkzeugspeicher Adressen ausgelesen werden, die vorher nicht eingegeben sind, so erhält man den Wert 0.

Unterbrechung

Der Betrieb mit G149 kann nicht mit einer Unterbrechungsanweisung gestoppt werden.

Hinweis: Die Funktion G149 darf bei Betrieb mit G182 nicht verwendet werden.
Die Werkzeugdaten von T0 können nicht ausgelesen werden. Bei Verwendung von T0 werden die betreffenden E-Parameter nicht geladen. Es wird keine entsprechende Fehlermeldung ausgegeben.

Beispiele

Beispiel 1 Abfragen der Nummer des aktiven Werkzeuges

N100 G149 T0 E1 E1 enthält die Nummer des aktiven Werkzeuges

Beispiel 2 Abfragen der Maße des aktiven Werkzeuges

N100 G149 T=E1 L1=5 R1=6 M1=7 Die Maße von aktiven Werkzeug T=E1 wird abgefragt
E5 enthält die Werkzeuglänge (E5=Länge (L) + Aufmaß (L4=))
E6 enthält den Werkzeugradius (E6=Radius (R) + Aufmaß (R4=)).
Besser ist es, G321 zu benutzen.
E7 enthält die Reststandzeit

Beispiel 3 Abfragen der Maße eines Werkzeuges

N100 G149 T12 L1=5 R1=6 Die Maße von Werkzeug 12 abfragen
E5 enthält die Werkzeuglänge (E5=Länge (L) + Aufmaß (L4=))
E6 enthält den Werkzeugradius (E6=Radius (R) + Aufmaß (R4=))
Besser ist es, G321 zu benutzen.

Beispiel 4 Abfragen der aktiven Nullpunktverschiebung

N100 G149 N1=0 E2 E2 enthält den Wert für die aktive Funktion "Istwert setzen" (51 oder 52)

N110 G149 N1=1 E3 E3 enthält den Wert für die aktive Nullpunktverschiebungsfunktion (53...59) oder G54.[Nr.]

Beispiel 5 Abfragen einer gespeicherten Nullpunktverschiebung

N100 G149 N1=54 X7=1 Z7=2
oder
N100 G149 N1=54.[Nr.] X7=1 Z7=2 In G54.[Nr.] muss [Nr.] mit zwei Ziffern eingetragen werden (G54.01 und G54.10).
Verschiebung G54 abfragen
E1 enthält die Verschiebung in X
E2 enthält die Verschiebung in Z

Beispiel 6 Abfragen einer Verschiebung mit Drehwinkel des Koordinatensystems

N100 G149 N1=54.02 X7=1 B47=2 Verschiebung G54.02 abfragen
E1 enthält die Verschiebung in X
E2 enthält den Drehwinkel des Koordinatensystems

Beispiel 7 Abfragen einer Nullpunktverschiebung (G92/G93)

N100 G149 N1=92 X7=1 Z7=2 Verschiebung G92 abfragen
E1 enthält die Verschiebung in X
E2 enthält die Verschiebung in Z
Beim Abfragen der G92/G93-Verschiebung während G92/G93 nicht wirksam ist, erhält man den Verschiebungswerten 0.

5.65 G150 Ändern Werkzeug- oder Nullpunktverschiebungswerte

Ändern von Daten im Werkzeugspeicher oder Nullpunktverschiebungsspeicher.

Format Werkzeugdaten

Ändern von Daten im Werkzeugspeicher:

G150 T... {T2=...} {L1=...} {R1=...} {M1=...}

Beim T2=0, wird das Aufmaß (L4= oder R4=) nach dem Schreiben auf Null gesetzt. Besser ist es, G331 zu benutzen.

Ändern des Werkzeugstatus im Werkzeugspeicher:

G150 T... E...

Format Nullpunktverschiebungen

Ändern von Daten im Nullpunktverschiebungsspeicher:

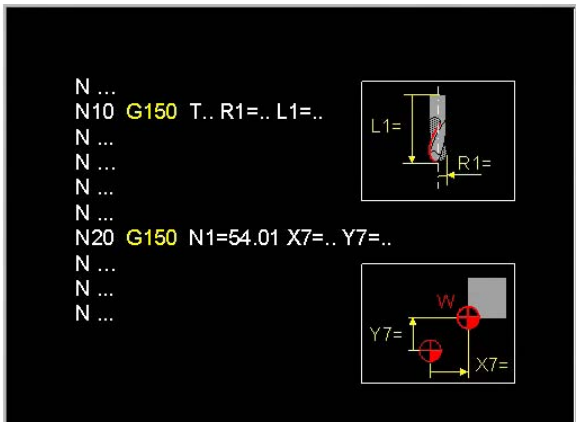
Mit Standard Nullpunkten oder MC84=0:

G150 N1=54...59 [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...} usw.

Mit erweiterten Nullpunkten mit MC84>0:

G150 N1=54.[Nr.] [(Achsenadresse)7=...] {(Achsenadresse)7=...} usw.

G54.[Nr.] muss [Nr.] mit zwei Ziffern eingetragen werden (G54.01 und G54.10).




```
G    Ändern Werkzeug- oder NPV-Werte
T    Werkzeugnummer
E    E-Parameter
N1=  Nullpunktverschiebung
B47= Rotationswinkel in B4=
X7=  NP-Verschiebung in X
Y7=  NP-Verschiebung in Y
Z7=  NP-Verschiebung in Z
B7=  NP-Verschiebung in B
C7=  NP-Verschiebung in C
L1=  WZ-Länge Wert in T
R1=  WZ-Radius Wert in T
T2=  Werkzeugkorrekturindex
M1=  WZ-Standwert in T
```

Werkzeugdaten

T	Werkzeugnummer
T2=	Werkzeugkorrekturindex
E	E-Parameter
L1=	Werkzeuglänge Wert in T
R1=	Werkzeugradius Wert in T
M1=	Werkzeugstandzeit in T

Nullpunktverschiebungen

N1=	Nullpunktverschiebung
X7=	Nullpunktverschiebung in X
Y7=	Nullpunktverschiebung in Y
Z7=	Nullpunktverschiebung in Z
A7=	Nullpunktverschiebung in A
B7=	Nullpunktverschiebung in B
C7=	Nullpunktverschiebung in C
B47=	Rotationswinkel in B4=

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G145, G148, G149

Werkzeugnummer (T)

Nummer des Werkzeuges, für die Werkzeugdaten abgeändert werden sollen. Bei Anwendung des FMS-Werkzeugspeichers (FMS = flexibles Fertigungssystem) muss die vollständige Werkzeugnummer (inklusive des Ersatzwerkzeugindex) angegeben werden.
Die modale Nummer des aktuellen Werkzeuges wird von diesem Befehl nicht betroffen.

Werkzeugkorrektur-Index (T2=)

Es kann der Werkzeugkorrekturindex 0, 1 oder 2 angegeben werden. Die Standardvorgabe ist T2=0.
Der Verschiebungsindex des aktuellen Werkzeuges ist von diesem Befehl nicht betroffen.

Werkzeugstatus (E)

Der Werkzeugstatus kann vom angegebenen E-Parameter in den Werkzeugspeicher geladen werden.
Der Werkzeugstatus kann durch folgende Werte dargestellt werden:

E... = 1	Werkzeug ist freigegeben und gemessen
E... = 0	Werkzeug ist freigegeben, jedoch nicht gemessen
E... = -1	Werkzeug ist gesperrt
E... = -2	Werkzeugstandzeit ist erreicht
E... = -4	Werkzeugbruchfehler
E... = -8	Werkzeugschnittkraft ist erreicht
E... = -16	Werkzeugstandzeit kleiner als T3 programmiert

Eine Kombination von Fehlermeldungen ist auch möglich:
E... = -13 heißt: Fehlermeldung -8 und -4 und -2 und 1.

Nullpunktverschiebung (N1=)

Die zu ändernde Nullpunktverschiebung (G52, G54...G59, oder G54.[Nr.]).

Unterbrechung

Der Betrieb mit G150 kann nicht mit einer Unterbrechungsanweisung gestoppt werden.
Hinweis: Die Funktion G150 darf bei Betrieb mit G182 nicht verwendet werden.
Die Werkzeugdaten von T0 können nicht geladen werden.

Beispiele

Beispiel 1 Ändern von Daten im Werkzeugspeicher:

N50 G150 T1 L1=E2 R1=4 M1=10	Daten von Werkzeug Nr. 1 ändern Wert von Parameter E2 als Werkzeuglänge speichern Werkzeugradius mit 4 festlegen Reststandzeit auf 10 Minuten festlegen Wenn T2=0, wirt das Aufmaß (L4= oder R4=) auf ol gesetzt. Besser ist es, G331 zu benutzen.
N50 G331 T1 I1 E2	Länge schreiben
N51 G331 T1 I4 E..	Aufmaß schreiben

Beispiel 2 Ändern von Daten im Nullpunktverschiebungsspeicher:

N70 G150 N1=57 X7=E1 Z7=E6 oder	
N70 G150 N1=54.3 X7=E1 Z7=E6	Nullpunktverschiebungswerte von G57 ändern Wert von Parameter E1 in G57 oder G54.03 Verschiebung in X speichern Wert von Parameter E6 in G57 oder G54.03 Verschiebung in Z speichern

Beispiel 3 Ändern einer Nullpunktverschiebung mit Drehwinkel des Koordinatensystems:

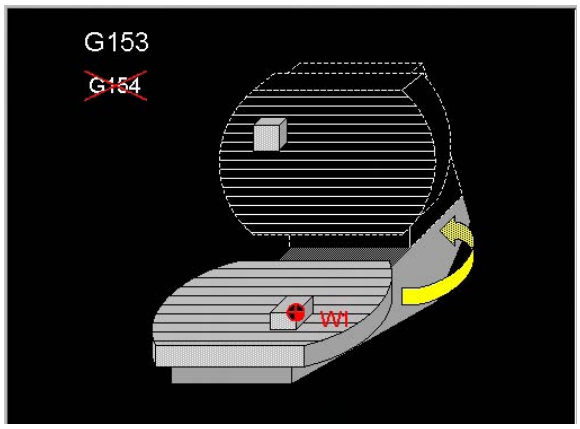
N70 G150 N1=54.03 X7=E1 B47=E6	Nullpunktverschiebungswerte von G54.03 ändern Wert von Parameter E1 in G54.03 Verschiebung in X speichern Wert von Parameter E6 in G54.03 Verschiebung in B4= speichern

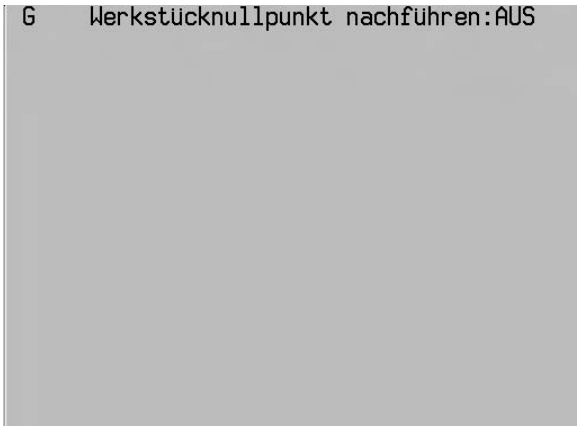
5.66 G153 Werkstücknullpunkt nachführen: AUS

G153 deaktiviert das Nachführen des Werkstücknullpunktes. Der aktive Versatz in den Linearachsen wird aufgehoben.

Format

G153





Hinweise und Verwendung

Modalität

Diese Funktion ist modal mit G154

Ausführung

G153 setzt den modalen Status der G154-Funktion wieder zurück. Der Werkstücknullpunkt wird dann nicht mehr nachgeführt.

G153 wartet mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist (<INPOD>).

Anzeige

Die Funktionen G153/G154 stehen in der Modal-G-Reihe in der Bearbeitungsstatusanzeige.

5.67 G154 Werkstücknullpunkt nachführen: EIN

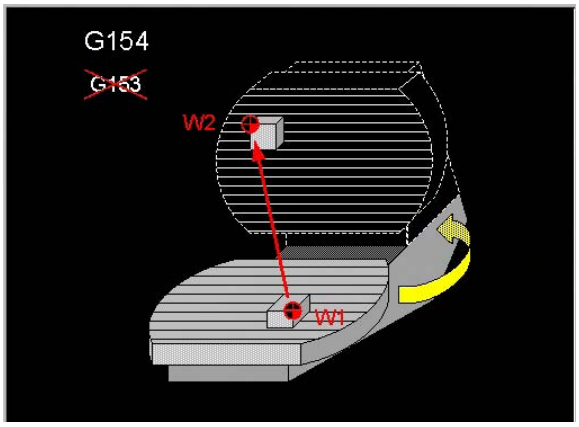
Wenn die Rundachse dreht, dreht der Nullpunkt vom Werkstück mit dem Werkstück mit. Der Unterschied mit G7 ist, dass die Achsrichtungen nicht mit drehen.

Die G154 aktiviert das Nachführen des Werkstücknullpunktes mittels Berechnungen der Kinematik. Dies ist nur aktivierbar für Rundachsen im Tisch. Wenn aktiv, wird der Stand der programmierten Rundachse am Ende einer Positionierung verrechnet in die Position der Linearachsen. Die Linearachsen werden nicht mitgezogen..

Bemerkung: Der Versatz in den Linearachsen wegen G108 ist unabhängig von G154/G153 und bleibt aktiv. G108 hat die gleiche Funktion, ist aber nur wirksam für den Kopf.

Format

G154 {A1=..} {B1=..} {C1=..}




```
G    Werkstücknullpunkt nachführen:EIN
A1=  NPV A-Achse 0=nicht,1=verrechnen
B1=  NPV B-Achse 0=nicht,1=verrechnen
C1=  NPV C-Achse 0=nicht,1=verrechnen
```

A1= Definiert ob die Position der A-Achse im Tisch in die Linearachsen verrechnet wird:
0 = nicht verrechnet (Grundstellung)
1 = wird verrechnet
Diese Adresse ist nur zugelassen, wenn es eine A-Achse im Tisch gibt.

B1= und C1= für B-Achse und C-Achse.

Grundstellungen

Wenn keine Adresse programmiert sind, werden alle Achsen in dem Tisch aktiviert.

Hinweise und Verwendung

Modalität

Diese Funktion ist modal mit G153.

Ausführung

Wenn G154 aktiv ist, wird die Anzeige der Linearachsen am Ende jeder Positionierung von den in G154 definierten Rundachsen, angepasst.
G154 wartet mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist (<INPOD>).

G154 Ausschalten

Die Funktion G154 wird ausgeschaltet durch G153.
Nach <Programm Abbruch>, M30, <CNC Rücksetzen> oder einschalten der Steuerung bleibt G154 aktiv. Die programmierte Rundachse wird in den Stand-by Speicher abgespeichert.

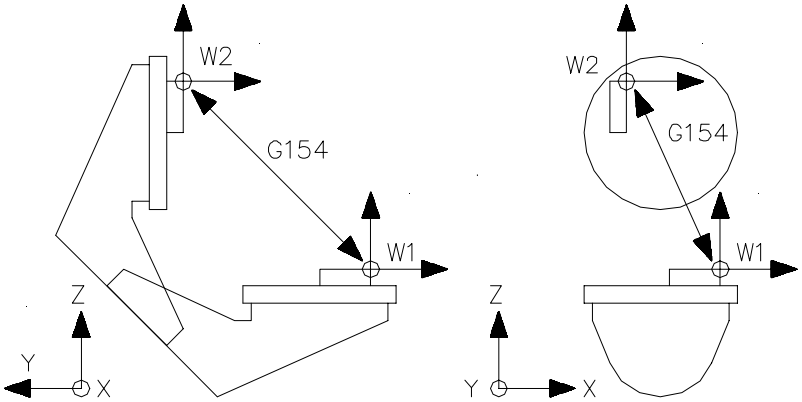
Unterbrechung

Wenn eine Rundachse-Bewegung abgebrochen wird, wird die Anzeige der Linearachsen nicht angepasst.

Nur nach <Not-Aus>, <Programm-Abbruch> oder <Handbetrieb> während Unterbrechung wird die Anzeige der Linearachsen angepasst an dem Stand der Rundachsen.

Handbetrieb

Die Funktion G154 bleibt aktiv nach M30 und ist aktiv während Handbetrieb. Die Anzeige der Linearachsen wird angepasst, wenn die Rundachse-Bewegung gestoppt ist.



W1 = Werkstücknullpunkt in Position 1
W2 = Werkstücknullpunkt in Position 2.
In diesem Fall ist der Tisch 180° um die B-Achse gedreht.
G154 ist die Nullpunktverschiebung, verursacht durch die Achsendrehung.

Nullpunktverschiebung

Eine Nullpunktverschiebung (G54, G92, G93) oder IPLC-Verschiebung in den betroffenen Rundachse wird verrechnet. Dass heißt das den neuen Nullpunkt der Rundachse als Nullstand für die kinematischen Berechnungen wird genommen.

Status-Anzeige

Der G153- / G154-Status wird angezeigt in der modalen G-Gruppen-Anzeige.

Beispiel Werkstücknullpunkt-Nachführen aktivieren.

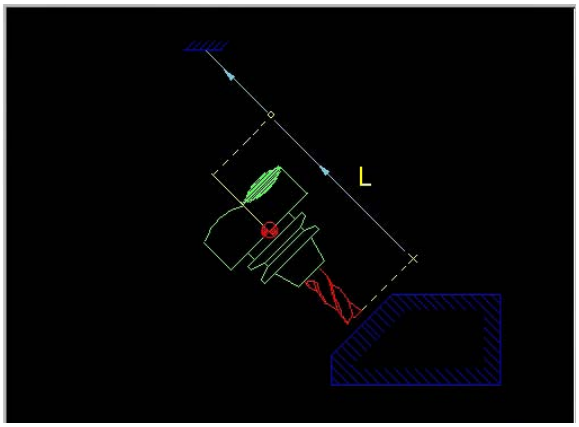
Programmbeispiel	Beschreibung
N10 G154 B1=1	Werkstücknullpunkt wird nach der Tischdrehung korrigiert.

5.68 G174 Werkzeug-Rückzugbewegung

Bewegung zum Freifahren der Werkzeugachse beim 5 Achsen-Fräsen.

Format

G174 {L....} {X1=.. oder Y1=.. oder Z1=..}




```
G    Werkzeug-Rückzugbewegung
L    Rückzugsabstand
X1=  1=Rückzug nur in dieser Achse
Y1=  1=Rückzug nur in dieser Achse
Z1=  1=Rückzug nur in dieser Achse
```

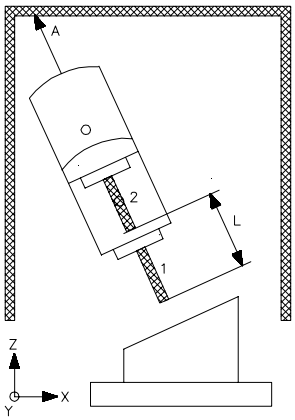
Hinweise und Verwendung

Ausführung (Kein X1=, Y1=, Z1=)

Mit dieser Funktion kann immer in die Richtung des Fräskopfes zurückgezogen werden. Das Werkzeug wird zurückgezogen bis der erste Software-Endschalter erreicht ist. Die Werkzeugachse orientiert sich senkrecht auf die neue Ebene. In dieser senkrechten Richtung wird die Freifahrbewegung ausgeführt.

Ausführung (X1= oder Y1= oder Z1=)

Im Programm wird mit X1= oder Y1= oder Z1= festgelegt, welche Maschineachse verfährt. Bei G7 kann die Maschineachse eine andere, als die Programmiertenachse, sein. Eine Kombination von X1=, Y1= und Z1= ist nicht möglich (P414). **Es wird nicht senkrecht freigefahren**. X1=1 heißt, dass nur der X-Achse verfährt.



1	Ausgangsposition
L	Rückzugsabstand
2	Endposition
A	Begrenzung durch Software-Endschalter

G174 WERKZEUG-RÜCKZUGBEWEGUNG

Rückzugsabstand (L)

Der Rückzugsabstand (L > 0) definiert den Abstand, der in die Werkzeugrichtung gefahren wird.
Wenn L größer ist als den Abstand bis Software-Endschalter, wird eine Fehlermeldung (Z31) ermittelt.
Wenn L nicht eingetragen ist, wird bis Software-Endschalter gefahren.

Ausführung (G0)

G174 wird in G0 ausgeführt. Wenn F6= programmiert ist, wird mit diesem Vorschub gefahren.
Nach G174 ist G0 oder G1 aus dem vorhergehenden Satz modal wieder aktiv.

Beispiel Werkzeug-Rückzugbewegung.

N10 G174 L100	Werkzeug zieht sich 100 mm zurück.
N..	
N30 G174 L100 X1=1	Werkzeug verfährt 100 mm in die X-Achse.

5.69 G180 Zylinderinterpolation aufheben oder Grundkoordinaten-System aktivieren

Dieser Funktion hat zwei Bedeutungen:
1) Aufheben des zylindrischen Koordinatensystems (G182).
2) Definieren von Hauptebene und Werkzeugachse (Grundkoordinatensystem).

Format

G180 Grundkoordinatensystem
G180 [Hauptachse 1] [Hauptachse 2] [Werkzeugachse]

```
G    Zylinderinterpolation aufheben
X    1=Achse Koord.-system zuordnen
Y    1=Achse Koord.-system zuordnen
Z    1=Achse Koord.-system zuordnen
B    1=Achse Koord.-system zuordnen
C    1=Achse Koord.-system zuordnen
```

Allgemeine Grundlagen

Die normale Einstellung ist G180 X1 Y1 Z1

Folgende Konfigurationen sind nur möglich:

Hauptachse 1	X
Hauptachse 2	Y
Werkzeugachse	Z oder W

Drei verschiedene Informationen bestimmen die richtige Arbeitsweise:
1) Durch G17/G18/G19 wird die Werkzeugachse bestimmt (G17 Z).
2) G180 bestimmt, welche Achsen umgesetzt werden müssen. (G17 W in Z)
3) Die Maschinenkonstanten für die Werkzeugachsendefinition muss stimmen. (Werkzeugachse W gehört zu Z).

Hinweise und Verwendung

Modalität

G180 und G182 sind zusammen Modal.

Zu löschende Funktionen

Die Funktionen G41...G44, G64, Achsenrotation (G92/G93 B4=) und G141 müssen gelöscht werden bevor G180 aktiviert wird.
Weitere unmittelbar vor dem G180-Satz programmierte Funktionen bleiben wirksam.

Hinweis: Die Wörter X, Y, Z dürfen nicht ohne einen Wert programmiert werden. Daher wird diesen Wörtern der Wert 1 zugeordnet. Dieser Wert hat keine weitere Bedeutung.

Radius- und Werkzeuglängenkorrektur

Die Werkzeuglängenkorrektur ist in der definierten Werkzeugachse aktiv. Die Radiuskorrektur ist in der Hauptebene aktiv.

Maschinenkonstante

Die Maschinenkonstanten müssen richtig gesetzt werden. Wenn die W-Achse die vierte Achse ist, muss MC117 = 3 sein (gleich wie Z-Achse). MC3401 = 0 (W-Achse ist eine Linearachse).

Koordinaten

Es könne nur kartesische Koordinaten verwendet werden.

Hinweis: Wird G180 programmiert und die Radiuskorrektur ist noch wirksam, wird sie von G180 gelöscht.
Es empfiehlt sich die Radiuskorrektur mit G40 zu löschen und dann auf das Grundkoordinatensystem zu wechseln.

Löschen

Das Koordinatensystem wird entweder durch G180, M30, Softkey Programm abbrechen oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Einschaltstatus

Beim Einschalten der CNC und bei Softkey CNC rücksetzen wird G180 X1 Y1 Z1 automatisch wirksam.

Beispiel

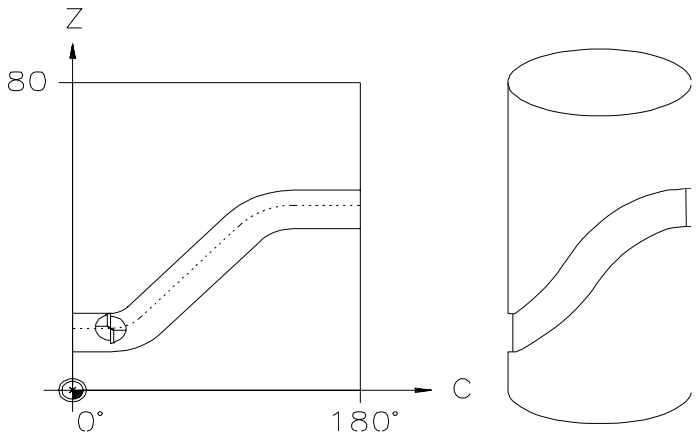
N12340

N1 G17 S1000 T1 M6	Werkzeug einwechseln.
N2 G54	Gespeicherte Nullpunktverschiebung G54 aktivieren.
N3 G180 X1 Y1 W1	Hauptebene XY und Werkzeugachse W aktivieren.
N4 G81 Y2 B10 Z-22 F1000 M3	Bohr Festzyklus definieren.
N5 G79 X0 Y0 Z0	Bohren, wobei die Vorschubbewegung in der W-Achse stattfindet.

5.70 G182 Zylinderinterpolation aktivieren

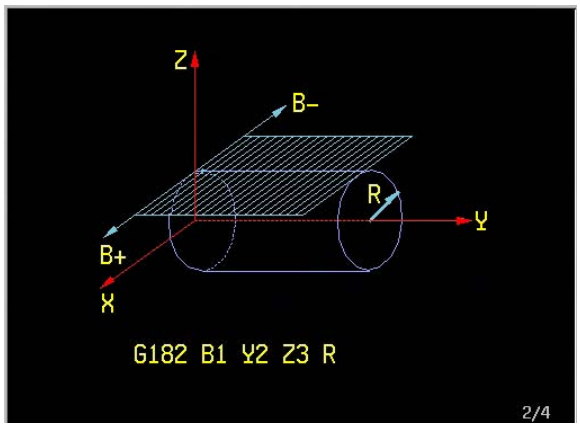
Auswahl des zylindrischen Koordinatensystems. Dieses System erlaubt es, Konturen und Positionen auf der gekrümmten Zylinderfläche auf einfache Weise zu programmieren.

Format

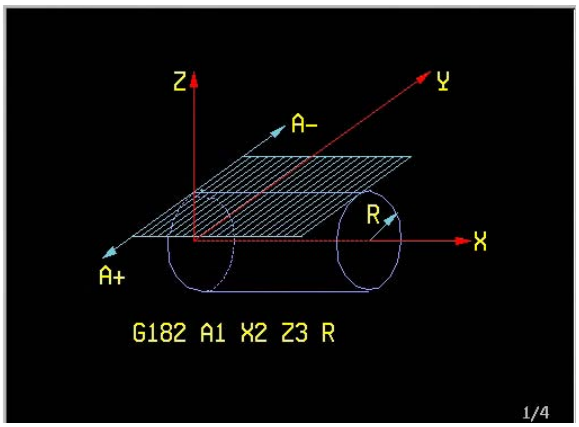


G182 Zylindrisches Koordinatensystem
Aktivieren des zylindrischen Koordinatensystems:
G182 [Zylinderachse] [Rotationsachse] {Werkzeugachse} R...
G182 R...

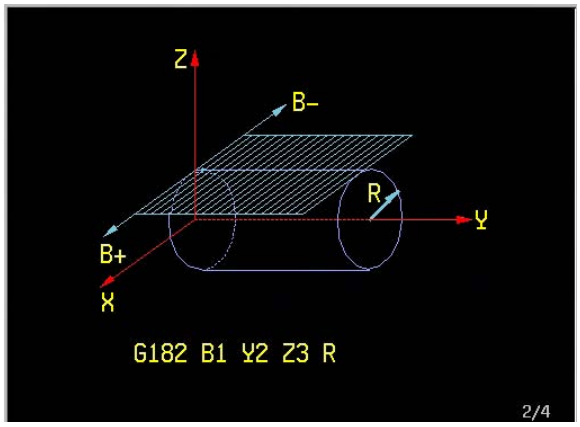
Format bei wirksamer G182:
Eilgang
G0 [Zylinderachse] [Rotationsachse] {Werkzeugachse}
Lineare Vorschubbewegung:
G1 [Zylinderachse] [Rotationsachse] {Werkzeugachse} {F..}
Zirkulare Vorschubbewegung:
G2/G3 [Zylinderachse] [Rotationsachse] R..



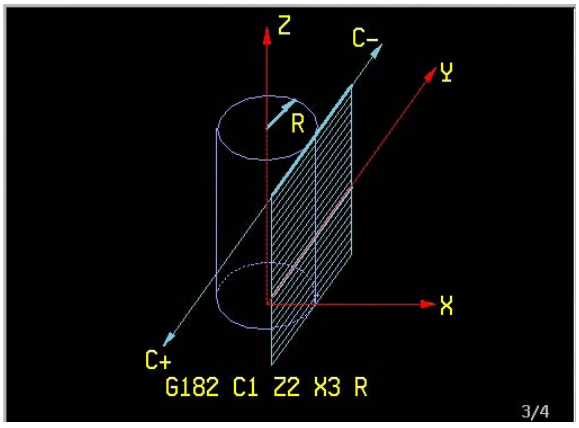

```
G    Zylinderinterpolation aktivieren
X    Zylinderebene:2 / Werkzeugachse:3
Y    Zylinderebene:2 / Werkzeugachse:3
Z    Zylinderebene:2 / Werkzeugachse:3
B    Zylinderebene:1
C    Zylinderebene:1
R    Radius Zylinder
```



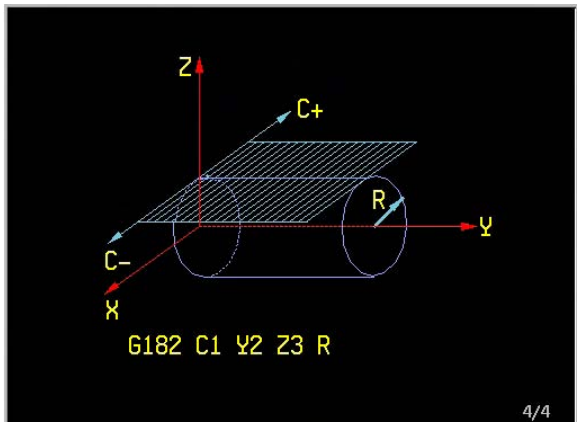
G182 A1 X2 Z3 R..
oder (wie bisher)
G182 A1 X1 Z1 R..



G182 B1 Y2 Z3 R..
oder (wie bisher)
G182 B1 Y1 Z1 R.. ..



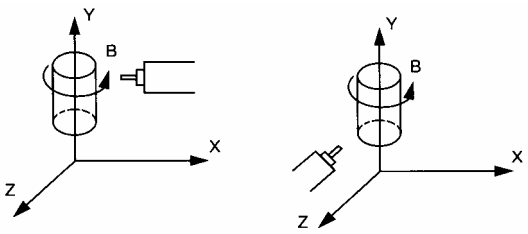
G182 C1 Z2 X3 R..
oder (wie bisher)
G182 C1 X1 Z1 R..



G182 C1 Y2 Z3 R..

Allgemeine Grundlagen

Konturen auf der gekrümmten Fläche eines Zylinders werden in einer Ebene gezeichnet, welche die gekrümmte Fläche darstellt. Diese Ebene wird mit der Rotationsachse, der Zylinderachse und dem Zylinderradius definiert. In dieser Ebene können geradlinige und kreisförmige Bewegungen mit Radiuskorrektur programmiert werden. Während der Programmausführung werden diese Bewegungen in Bewegungen mit einer linearen Achse (= die Zylinderachse) und einer Rotationsachse (= die um die Zylinderachse gedrehte Achse) umgesetzt. Dies wird als Zylinderinterpolation bezeichnet.



Im allgemeinen sind folgende Konfigurationen möglich:

Rotationsachsen	A,	B,	C
Zylinderachsen	X,	Y,	Z
Werkzeugachse	Y oder Z,	X oder Z,	X oder Y

Die BY Ebene für Zylinderinterpolation
Drei verschiedene Informationen bestimmen die richtige Arbeitsweise:
1 Durch G17/G18/G19 wird die Werkzeugachse bestimmt (G17 Z).
2 G182 bestimmt welche Achsen umgesetzt werden müssen. (G17 AX oder BY)
3 Die Maschinenkonstanten für die Rundachsendefinition müssen stimmen. (Rundachse A gehört zu X).

Hinweise und Verwendung

Modalität

G180 und G182 sind zusammen Modal.

Zu löschende Funktionen

Die Funktionen G41...G44, G64, Achsenrotation (G92/G93 B4=) und G141 müssen gelöscht werden, bevor G182 aktiviert wird.

Weitere unmittelbar vor dem G182-Satz programmierte Funktionen bleiben wirksam.

Spezifikation der Zylinderebene

Die Wörter X, Y, Z, A, B, C dürfen nicht ohne einen Wert programmiert werden.
Die Konfiguration für die Zylinderinterpolation wird im G182-Satz programmiert:

Standardkonfiguration

Rotationsachse	A1	B1	C1
Zylinderachse	X1	Y1	Z1
Werkzeugachse	Y1/Z1	X1/Z1	X1/Y1
Zylinderradius	R	R	R

Erweiterte Konfiguration

Rotationsachse markiert mit 1	A1	B1	C1
Zylinderachse markiert mit 2	X2/Y2/Z2	Y2/X2/Z2	Z2/X2/Y2
Werkzeugachse markiert mit 3	Y3/Z3/X3	X3/Z3/Y3	X3/Y3/Z3
Zylinderradius	R	R	R

Hinweis: Wenn für alle Achsadressen der Wert 1 eingegeben wird, ist nur eine Standardkonfiguration möglich.

Maschinenkonstanten

Die Maschinenkonstanten für die Achsendefinitionen muss stimmen.
MC 102 = 1, MC103 = 88 (X-Achse)
MC 107 = 2, MC108 = 89 (Y-Achse)
MC 112 = 3, MC113 = 90 (Z-Achse)
MC 117 = 4 gehört bei Achse 1 (4-3), MC118 = 65 (A-Achse drehend um X-Achse)
MC 122 = 6 gehört bei Achse 3 (6-3), MC123 = 67 (C-Achse drehend um Z-Achse)

Standard-Zylinderebene

Wenn eine Werkzeugmaschine nur einen Drehtisch hat, so lässt sich die Konfiguration für die Zylinderinterpolation über Maschinenkonstanten definieren. Sollte keine Achsenkonfiguration im G182-Satz programmiert sein, so werden die betreffenden MC-Einstellungen automatisch von der CNC übernommen.

Zylinderradius

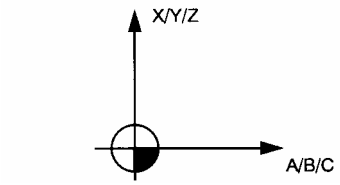
Der Zylinderradius wird von der CNC zur Berechnung der Vorschubgeschwindigkeit des Drehtisches verwendet. Der Radius muss zwischen 1 mm und 500 mm liegen. Wenn eine G182-Satz kein R-Wort enthält, so wird eine Fehlermeldung angezeigt.

Ändern des Zylinderradius

Der Zylinderradius lässt sich durch Programmieren eines anderen R-Wortes in einem weiteren G182-Satz ändern. Die Definition der Ebene muss in diesem Satz wiederholt werden.

Ebene der gekrümmte Fläche

Die Ebene der gekrümmten Fläche wird mit AX, BY oder CZ bezeichnet, je nach Zylinder, auf dem die Kontur geschnitten werden soll.



Achsen der Ebene der gekrümmten Fläche

Die horizontale Achse ist die Rotationsachse. Sie wird mit der entsprechenden Achsenadresse A, B, C in Grad und Bruchteilen von Grad programmiert.

Die vertikale Achse ist die Zylinderachse. Sie wird mit der entsprechenden Achsenadresse X, Y, Z in mm bzw. Inch programmiert.

Die Werkzeugachse steht senkrecht zur Zylinderwand und wird programmiert in mm oder Inch mit den Adressen Y bzw. Z für die AX-Ebene, X bzw. Z für die BY-Ebene, X bzw. Y für die CZ-Ebene je nach der Achse, in der das Werkzeug geladen ist.

Nullpunkt

Der Nullpunkt in der Rotationsachse, der Zylinderachse und der Werkzeugachse muss programmiert werden, bevor die Zylinderinterpolation wirksam ist. Dies kann erreicht werden über:

G51-G52	Istwert setzen
G53-G59 oder G54.[Nr.]	gespeicherte Nullpunktverschiebung
G92/G93	Nullpunktverschiebung

Bei wirksamer Zylinderinterpolation (G182) ist keine Nullpunktverschiebung erlaubt, bis auf Grundkoordinatensystem zurückgeschaltet wird.

Koordinaten

Es könne nur kartesische Koordinaten verwendet werden.
Die Funktionen G90 und G91 dienen zum Programmieren absoluter bzw. inkrementelle Maßangaben und lassen sich für Rotationsachsen, Zylinderachsen und Werkzeugachsen einsetzen.

Eilgangbewegungen (G0)

Eine Eilgangbewegung wird mit G0 und dem Endpunkt der Bewegung programmiert.
Es könne zwei oder drei Achsen in einem Satz programmiert werden. Die Verfahrbewegungen werden von der Positionierlogik gesteuert.

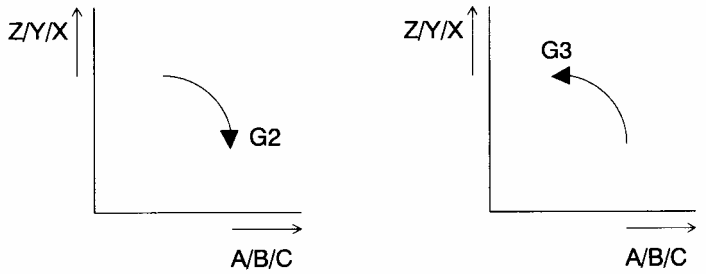
Werkzeug in Richtung Zylinder	:	1. Bewegung in der Ebene
		2. Bewegung in der Werkzeugachse
Werkzeug weg vom Zylinder	:	1. Bewegung in der Werkzeugachse
		2. Bewegung in der Ebene

Geradlinige Vorschubbewegungen (G1)

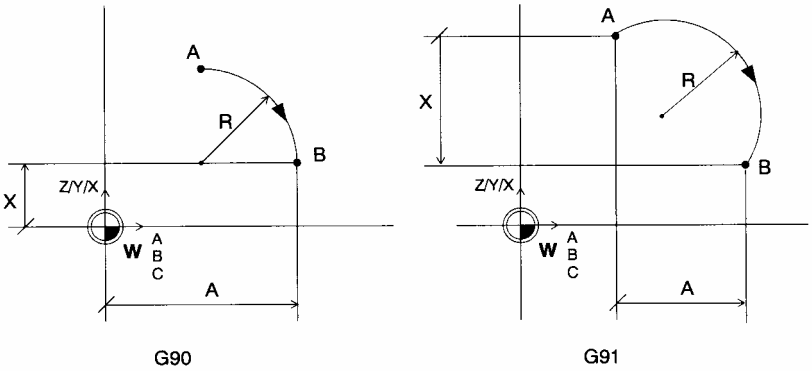
Eine geradlinige Vorschubbewegung wird mit G1, dem Endpunkt der Bewegung und der Vorschubgeschwindigkeit programmiert.
Es könne zwei oder drei Achsen in einem Satz programmiert werden. Sämtliche Achsen verfahren gleichzeitig und erreichen ihren Endpunkt zur gleichen Zeit.
Der programmierte Vorschub ist der Oberflächenvorschub auf dem Zylinder, dessen Radius im G182-Satz programmiert ist.

Kreisförmige Vorschubbewegungen (G2/G3)

Eine kreisförmige Vorschubbewegung kann nur mit G2 oder G3, den Endpunktkoordinaten und dem Bogenradius (R-Wort) programmiert werden.



Richtung der Kreisbewegung



Kreisbogen mit Endpunkt und Radius

Radiuskorrektur

Für die Radiuskorrektur in der Zylinderebene können die Funktionen G40, G41, G42, G43 und G44 eingesetzt werden. Diese Funktionen haben die gleiche Bedeutung wie im Grundkoordinatensystem (G180 wirksam). Die Blickrichtung zum Definieren von LINKS und RECHTS ist vom Werkzeug auf den Zylinder.

Hinweis: Wird G180 programmiert und ist Radiuskorrektur noch wirksam, wird sie von G180 gelöscht.
Es empfiehlt sich die Radiuskorrektur mit G40 zu löschen und dann auf das Grundkoordinatensystem zu wechseln.

Werkzeuggröße

Es können sich bei einem zu großen Werkzeugradius Hinterschneidungen ergeben. Die Hinterschneidungen sind von der Form, Größe und Bearbeitungstiefe des Werkzeuges abhängig.

Hinweis: Bei Konturen auf dem Zylinder erreicht man die größte Genauigkeit, wenn der Werkzeugdurchmesser etwa 0,2 mm kleiner ist als die Einstichbreite.

Löschen

Die Zylinderinterpolation wird entweder mit G180, M30, Softkey Programm abbrechen oder durch Softkey CNC rücksetzen gelöscht.

Einschaltzustand

Beim Einschalten der CNC und bei CNC rücksetzen wird G180 automatisch wirksam.

Zulässige Funktionen

Zulässige Funktionen sind: G0, G1, G2/G3, G4, G14, G22, G23, G29, G40-G44, G90/G91, G94/G95, G180/G182.

Hinweise

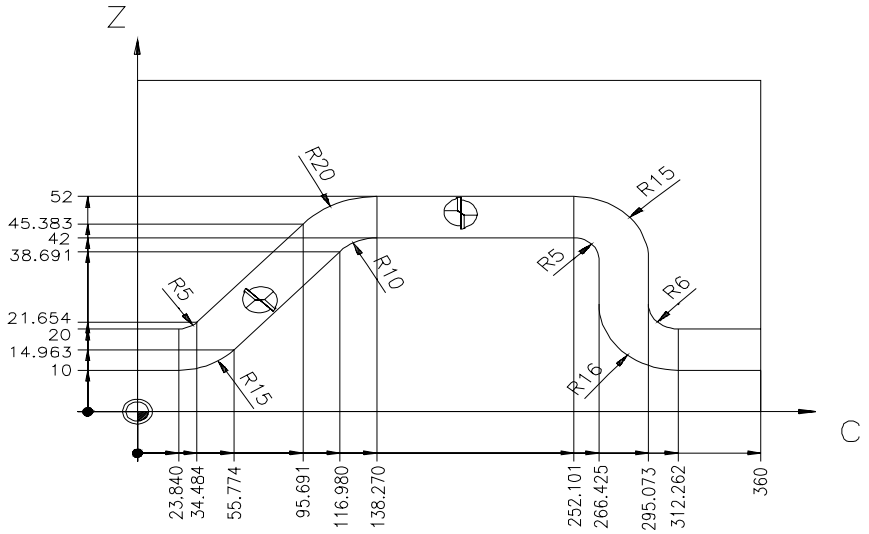
1. Wenn während der Zylinderinterpolation G14 oder G29 eingesetzt wird, so muss die Nummer des Satzes auf den gesprungen wird im Programmabschnitt für die Zylinderinterpolation programmiert werden.
2. Die beim Aktivieren der Zylinderinterpolation wirksame Funktion G94 bzw. G95 wird nicht von G182 beeinflusst.
3. Weitere G-Funktionen sind bei wirksamer G182 nicht zulässig.

Beispiele

Beispiel 1

Der Einstich auf der gekrümmten Oberfläche eines Zylinders (Durchmesser 40 mm) soll mit einem zweischneidigen Schaftfräser (Durchmesser 9.5 mm) gefräst werden. Die Bearbeitungstiefe ist 4 mm. Die waagrechte Bearbeitung des Werkstückes erfolgt in der Rotationsachse c, der Zylinderachse Z und der Werkzeugachse Y.

Die Programmierung der Kontur sieht folgendermaßen aus:

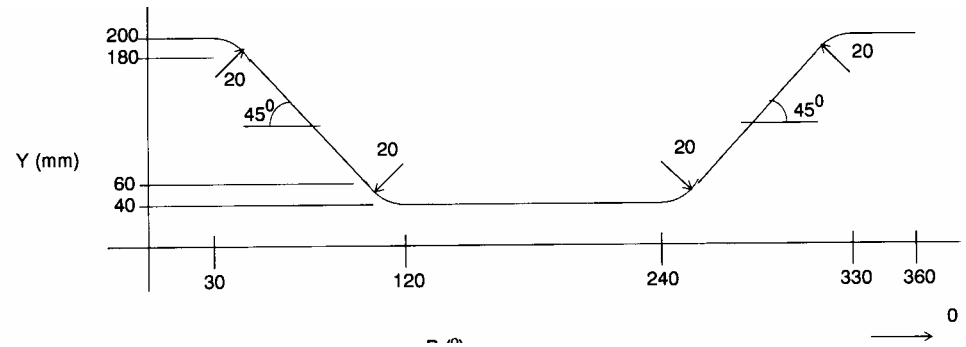


N12340	
N1 G18 S1000 T1 M6	Werkzeug einwechseln. Arbeitsebene wählen. Da die Werkzeugachse die Y-Achse ist, muss G18 gewählt werden.
N2 G54	Gespeicherte Nullpunktverschiebung G54 aktivieren.
N3 G182 C1 Y2 Z3 R20	Für die BY-Ebene auf zylindrisches Koordinatensystem umschalten, Z-Achse als Werkzeugachse einsetzen und Zylinderradius mit 20 mm festlegen.
N4 G0 Z15 C0 Y22 M3	Auf Anfangsposition fahren und Spindel starten.
N5 G1 Y16 F200	Vorschubbewegung auf Tiefe.
N6 G43 Z10	Radiuskorrektur BIS zur unteren Kontur aktivieren.
N7 G41	Radiuskorrektur LINKS aktivieren.
N8 G1 C23.84	Punkte der Kontur bis 365 (=360 + Auslauf).
N9 G3 Z14.963 C55.774 R15	
N10 G1 Z38.691 C116.98	
N11 G2 Z42 C138.27 R10	
N12 G1 C252.101	
N13 G2 Z37 C266.425 R5	
N14 G1 Z26	
N15 G3 Z10 C312.262 R16	
N16 G1 C365	
N17 G40	Radiuskorrektur löschen; die Werkzeugspitze sollte in Position 365 stehen.
N18 G41 Z20	Radiuskorrektur LINKS aktivieren; Werkzeug auf die obere Kontur fahren.

N19 G1 C312.262	Punkte der oberen Kontur.
N20 G2 Z26 C295.073 R6	
N21 G1 Z37	
N22 G3 Z52 C252.101 R15	
N23 G1 C138.27	
N24 G3 Z45.383 C95.691 R20	
N25 G1 Z21.654 C34.484	
N26 G2 Z20 C23.84 R5	
N27 G1 C0	
N28 G40	Radiuskorrektur löschen.
N29 G180	Auf Grundkoordinatensystem zurückschalten.
N30 G0 Y100 M30	Werkzeug aus dem Werkstück zurückziehen; Programm-Ende.

Beispiel 2

Der Einstich auf der gekrümmten Oberfläche eines Zylinders (Radius 114.6 mm) soll gefräst werden. Die Bearbeitungstiefe ist 2 mm. Die waagrechte Bearbeitung des Werkstückes erfolgt in der Rotationsachse B, der Zylinderachse Y und der Werkzeugachse Z.
Die Programmierung der Kontur sieht folgendermaßen aus:



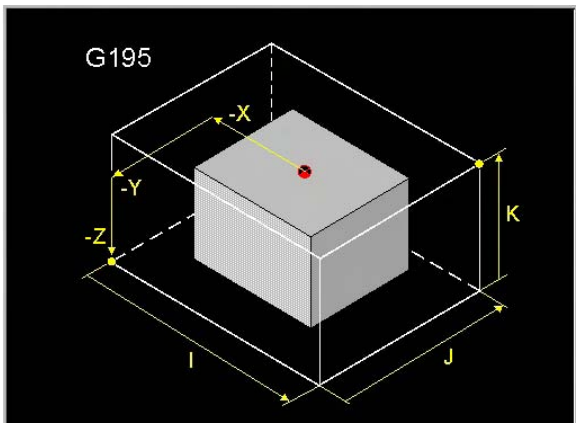
N9011	
N1 G17	Bearbeitungsebene festlegen.
N2 G54	Gespeicherte Nullpunktverschiebung G54 aktivieren.
N3 S500 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln und Spindel starten.
N4 G182 B1 Y2 Z3 R114.6	Für die BY-Ebene auf zylindrisches Koordinatensystem umschalten, Z-Achse als Werkzeugachse einsetzen und Zylinderradius mit 114.6 mm festlegen.
N5 G0 Y180 B0 Z116 M3	In Eilgang auf Anfangsposition fahren und Spindel starten.
N6 G43 Y200	Werkzeug BIS zur Kontur fahren.
N7 G1 Z114 F300	Vorschubbewegung auf Tiefe.
N8 G42	Radiuskorrektur RECHTS aktivieren.
N9 B30	Werkzeug entlang der Kontur fahren. Die Konturpunkte sollten vom Teileprogrammierer aus den Zeichnungsdaten errechnet werden.
N10 G2 Y194.142 B37.071 R20	
N11 G1 Y45.858 B112.929	
N12 G3 Y40 B120 R20	
N13 G1 B240	
N14 G3 Y45.858 B247.071 R20	
N15 G1 Y194.142 B322.929	
N16 G2 Y200 B330 R20	
N17 G1 B360	
N18 G40	Radiuskorrektur löschen.
N19 G0 Z150 M30	Werkzeug aus dem Werkstück zurückziehen. Programm-Ende.

5.71 G195 Grafikfensterdefinition

Definieren der Abmessungen einer 3D-Grafikfensters und dessen Lage bezogen auf den Nullpunkt W. In diesem Fenster werden das Werkstück und die Maschinenteile dargestellt, zur grafischen Simulation des Teileprogrammablaufs.

Format

G195 X... Y... Z... I... J... K... {B...} {B1=...} {B2=...}



G	Grafikfensterdefinition
X	Anfangskoordinate
Y	Anfangskoordinate
Z	Anfangskoordinate
B	Rotation Rundachse hor. (3D)
I	Abmessung parallel zu X
J	Abmessung parallel zu Y
K	Abmessung parallel zu Z
B1=	Rotation Rundachse vert. (3D)
B2=	Rotation dritte Rundachse (3D)

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G98, G99, G196...G199

Grafische Unterstützung

Die verschiedenen Möglichkeiten der grafischen Unterstützung sind im Anhang GRAFISCHE UNTERSTÜTZUNG am Ende dieser Anleitung aufgeführt.

Grafikfenster

Das Fenster, d.h. ein begrenzter Bereich auf dem Bildschirm, ist eine rechteckiger 3D-Raum, dessen Abmessungen durch die Funktion G195 definiert sind.

Das Fenster wird nicht nur bei der grafischen Simulation eingesetzt, sondern auch bei der Synchrongrafik, bei der die aktuellen Werkzeugbewegungen an der Maschine gleichzeitig am CNC-Bildschirm sichtbar gemacht werden.

Relevante Fensterachse

Dadurch, dass am CNC-Bildschirm ein rechteckiges Bild dargestellt wird, ist der aus dem programmierten Wert (J-Wort) errechnete Maßstab der kürzeren Achse (Y-Achse in der XY-Ebene) entscheidend für den Maßstab der längeren Achse (X-Achse in der XY-Ebene).

Konturdefinition (G196...G199)

Außer einem Fenster können für die grafische Simulation auch die Außenkontur eines Rohteils und/oder von Maschinenteilen und, nötigenfalls, die Innenkonturen definiert werden. Die Abmessungen dieser Konturen werden mit den Funktionen G196 bis G199 programmiert. Siehe die Beschreibung dieser Funktionen.

Standardabmessungen des Fensters

Wenn keine Maßangaben für die 3D-Fenster definiert sind, so werden automatisch die Entfernungen den Software-Endschalter als Standardabmessungen benutzt.

Betrachtungswinkel (B, B1=, B2=)

Bei Synchrongrafik oder 3D-Liniengrafik lässt sich das Werkstück in gedrehter Lage betrachten. Die Betrachtungswinkel werden mit den Wörtern B, B1=, B2= definiert.

	B Drehbewegung um	B1= Drehbewegung um	B2= Drehbewegung um
XY-Ebene (G17)	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse
XZ-Ebene (G18)	Z-Achse	X-Achse	Y-Achse
YZ-Ebene (G19)	Y-Achse	Z-Achse	X-Achse

Weitere Methoden zur Auswahl eines Betrachtungswinkels finden sich in der Bedienungsanleitung (Steuerungshandbuch).

Einschaltstellung der Betrachtungswinkel

Wenn keine Betrachtungswinkel programmiert sind, so werden automatisch die folgenden Einschaltstellungen wirksam: B60, B1=30 und B2=0

Einschränkungen

Im MDI- oder Teach-in (Playback)-Betrieb ist die Verwendung der G195-Funktion nicht zulässig.

Beispiel

```
N9000
N1 G17                                  Bearbeitungsebene festlegen
N2 G195 X-30 Y-30 Z-70 I170 J150 K100   Grafikfenster definieren
N3 G199 .....                           Anfang der Grafikkonturbeschreibung
```

5.72 G196 Ende Grafikkonturbeschreibung

Beenden der Konturbeschreibung für die grafische Simulation eines Teileprogrammablaufs.

Format

G196

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

G98, G99, G195, G197...G199

Funktionen, die nach einem G196-Satz wirksam sind

Wird für eine Konturbeschreibung G64 benützt, dann wird nach dem G196-Satz die Funktion G64 deaktiviert (G63 ist aktiv)

Ist das letzte Element der Konturbeschreibung einen G2 oder G3, so wird sie nach dem G196-Satz in die Funktion G0 geändert.

Weitere, vor dem G199-Satz wirksame modale Funktionen bleiben unverändert.

Einschränkungen

1. G199 muss vor G196 programmiert werden, anderenfalls erfolgt eine Fehlermeldung.
2. G196 kann nicht im MDI- und Teach-in (Playback)-Betrieb verwendet werden.

Beispiel

```
N9000
N1 G17                                  Bearbeitungsebene festlegen
N2 G195 X-30 Y-30 Z-70 I170 J150 K100Grafikfenster definieren
N3 G199 X0 Y0 Z0 D-20                   Anfang der Grafikkonturbeschreibung
...
N10 G196                                Ende der Grafikkonturbeschreibung
```

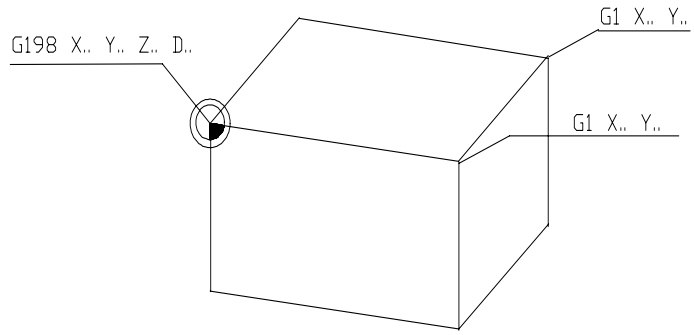
5.73 G197/G198 Anfang der Innen/Außenkonturbeschreibung

Definieren des Anfangspunktes der Kontur eines Werkstücks oder eines Maschinenteils in einer grafischen Darstellung. Es könne sowohl Außen- als Innenkonturen definiert werden. Nachdem der Konturanfangspunkt definiert ist, kann die Kontur mit den Funktionen G1 und G2 oder G3 programmiert werden.

G197 : Anfangspunkt einer Innenkontur definieren
G198 : Anfangspunkt einer Außenkontur definieren

Format

Definieren des Anfangspunktes einer Innenkontur:
G197 X... Y... D...
Definieren des Anfangspunktes einer Außenkontur:
G198 X... Y... {Z...} D...
Definieren des Anfangspunktes eines Geometrieelementes:
G198 X... Y... {Z...} {I1=..}.



Konturanfangspunkt definiert.
0: Nullpunkt definiert von G199.

```
G    Anfang Innenkonturbeschreibung
X    Anfangskoordinate
Y    Anfangskoordinate
D    Tiefe der Kontur
?90= Anfangskoordinate abs. (X,Y,Z..)
?91= Anfangskoordinate incr. (X,Y,Z..)
I1=  Farbe
```

G197

```
G    Anfang Außenkonturbeschreibung
X    Anfangskoordinate
Y    Anfangskoordinate
Z    Anfangskoordinate
D    Tiefe der Kontur
?90= Anfangskoordinate abs. (X,Y,Z..)
?91= Anfangskoordinate incr. (X,Y,Z..)
I1=  Farbe
```

G198

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen
G98, G99, G195...G196, G199

Anfangspunkt der Konturbeschreibung
Der Konturanfangspunkt wird mit den Linearachsenkoordinaten X, Y und Z programmiert. Die Koordinaten sind auf den im G199-Satz programmierten Punkt bezogen.
Die Koordinaten des Anfangspunktes müssen absolute kartesische Koordinaten sein. Polarkoordinaten dürfen nicht verwendet werden.

Wenn im G198-Satz kein Z-Wort programmiert ist, so wird an seiner Stelle automatisch Z0 verwendet.
Hinweis: Bei G197 wird kein Z-Wort verwendet.

Konturbeschreibung

Nachdem der Konturanfangspunkt festgelegt wurde (in einem G197- oder G198-Satz), wird die Kontur mit den Funktionen G1, G2 und G3 programmiert.

G1 eine Linie mit dem Endpunkt

G2/G3 ein Kreisbogen mit Endpunkt und Radius oder Mittelpunkt und Endpunkt
ein vollständiger Kreis mit nur dem Mittelpunkt
die Verwendung von Spiralen- oder 2.5D-Interpolation ist nicht zulässig

Ein Endpunkt oder Mittelpunkt kann mit absoluten kartesischen oder polaren Koordinaten programmiert werden. Die Koordinaten beziehen sich auf den im G199-Satz programmierten Punkt.

Für komplizierte Konturen lässt sich die Geometriefunktion der Steuerung (G64) einsetzen.

Die Kontur muss geschlossen sein, anderenfalls wird automatisch eine Gerade vom Endpunkt zum Anfangspunkt erzeugt.

Die Kontur muss in der mit der wirksamen Funktion G17, G18 bzw. G19 definierten Hauptebene liegen.

Konturtiefe (D)

Die Tiefe der Außenkontur wird mit dem D-Wort programmiert. Der betreffende Wert richtet sich nach der Werkzeugachsenkoordinate im G198-Satz.

Ist der Konturgrund Z0 (XY-Ebene), so ist die Tiefe positiv. Ist die Oberfläche Z0, so ist die Tiefe negativ.

Die Tiefe der Innenkontur wird ebenfalls mit dem D-Wort programmiert. Der betreffende Wert richtet sich nach der Tiefe der Außenkontur.

Innenkonturen

Eine Innenkontur muss innerhalb einer vorher definierten Außenkontur liegen.

Innenkonturen dürfen die Seiten der Außenkontur nicht schneiden oder tangieren.

Eine Innenkontur darf nicht innerhalb einer anderen Innenkontur liegen.

Mehrere Konturbeschreibungen

Wenn ein Teil aus unabhängigen Konturelementen besteht, z.B. Schichten oder Bohrungen, so kann jedes einzelne Konturelemente mit der Funktion G198 bzw. G197 definiert werden. Die vorherige Konturbeschreibung wird mit der jeweiligen Funktion beendet, wonach die Beschreibung der nächsten Kontur beginnt.

Eine vollständige Kontur, d.h. die Außenkontur ebenso wie die Innenkontur, muss in einem einzigen Abschnitt programmiert werden.

Nachdem allen Konturelementen definiert sind, wird die vollständige Konturbeschreibung mit G196 beendet.

Zeichnen Geometrie Elementen (Linie oder Kreis)

Bei eingeschalteter Zeichen-Funktion (G199 B4) kann im G198 Satz einem Farbe (G198 I1=) definiert werden. Die nachfolgenden Geometrie Elementen können 3D programmiert werden.

Die Tiefe (D) hat keine Bedeutung und ist nicht erlaubt.

Nur G0, G1, G2 und G3 sind erlaubt.

Es könne einige Geometrie Elementen nacheinander programmiert werden. In einem Teileprogramm könne mehrere Geometrie Elementen definiert werden.

Die Kontur ist nur während der Simulation de Drahtmodellgrafik sichtbar.
Mögliche Farben (I1=):

1	rot	11	hell rot
2	grün	12	hellgrün
3	gelb	13	hellgelb
4	blau	14	hellblau
5	grau	15	hellmagenta
6	zyan	16	hellzyan
7	weiß	17	hellweiß
8	schwarz	18	schwarz
9	Vordergrund	19	Vordergrund
10	Hintergrund	20	Hintergrund

Um eine Geometrie Element zu entfernen muss die gleiche Geometrie im Hintergrund Farbe gezeichnet werden.

Beenden einer Konturbeschreibung

Eine Konturbeschreibung wird beendet, indem mit G198 eine weitere Außenkontur oder mit G197 eine Innenkontur definiert wird, oder aber, wenn mit G196 angegeben wird, dass keine weiteren Konturen vorgesehen sind.

Konturbeschreibung im Makro

Wird für die Konturbeschreibung eine Makro verwendet, z.B. um Maschinenteile zu beschreiben, so müssen sämtlichen Grafikfunktionen (G199, G198, G197, G196) im Makro enthalten sein.

Funktionen der bei einer Konturbeschreibung zulässig sind

Bei einer Konturbeschreibung können nur die folgenden Funktionen verwendet werden:

- G1, G2, G3 zum Beschreiben einer Kontur
- G64/G63 zum Definieren der Kontur unter Zuhilfenahme der Geometriefunktion
- G196 zum Beenden der Konturbeschreibung
- G197/G198 zum Definieren einer weiteren Kontur

Funktionen der bei einer Konturbeschreibung überlesen werden

Funktionen wie Radiuskorrektur, Vergrößern/Verkleinern, Spiegeln und Achsendrehung, soweit sie vor dem Betrieb mit G199 wirksam waren, werden während der grafischen Simulation überlesen. Es wird keine entsprechende Fehlermeldung ausgegeben.

Es empfiehlt sich daher, die folgenden Funktionen vor dem Betrieb mit G199 zu aktivieren:

- G40 (keine Radiuskorrektur)
- G72 (kein Spiegeln oder Vergrößern/Verkleinern)
- G90 Absolute Koordinaten
- G93 B4=0 (keine Achsendrehung)
- G180 Grundkoordinatensystem

Einschränkungen zur Konturbeschreibung

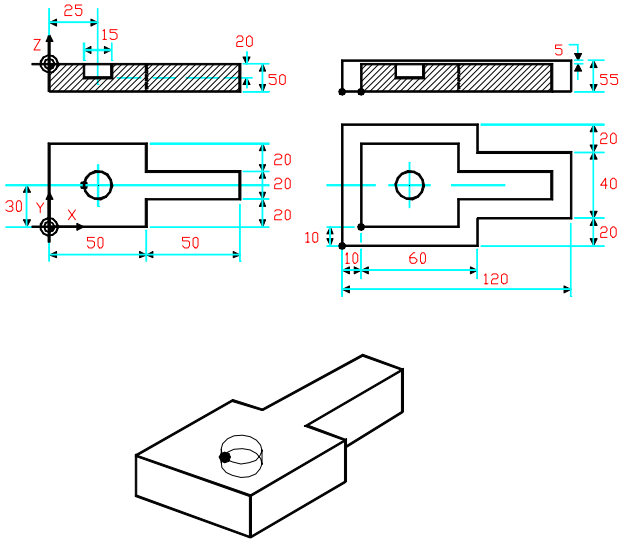
1. Die Achsenkoordinaten müssen absolut sein und in der wirksamen Hauptebene liegen.
2. Die G1- und G2/G3-Satze erlauben den Einsatz von Polarkoordinaten und der Kombination einer Koordinate mit einem Winkel. Diese können nicht zum Definieren des Konturanfangspunktes verwendet werden.
3. Bei einer Konturbeschreibung können keine vorher definierten Punkte verwendet werden.

Einschränkungen zum Betrieb mit G197 und G198

Bei Betrieb mit G197 wird keine Z-Koordinate verwendet. Die Tiefe (D-Wort) bei G197 richtet sich nach der Tiefe der Außenkontur.
G197 und G198 können nicht im MDI- oder Teach-in (Playback)-Betrieb verwendet werden.

Beispiel

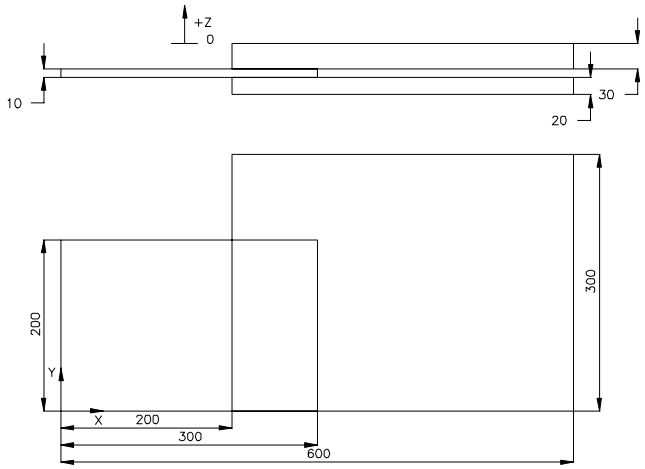
Beispiel 1 Außen- und Innenkontur-Definition



N1971981

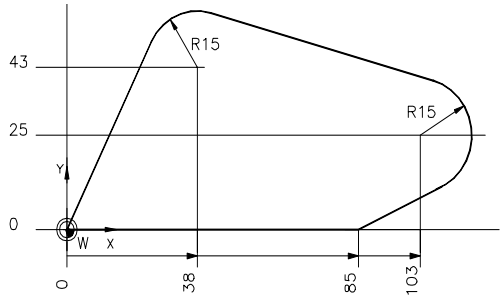
N1 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N2 G195 X-10 Y-10 Z10 I120 J80 K-40	Grafikfenster zum Definieren des 3D-Raumes setzen
N3 G199 X0 Y0 Z0 B1 C2	Anfang der Konturbeschreibung
N4 **G198** X0 Y0 Z0 D-20	Anfangspunkt der Außenkontur definieren
N5 G1 X50	Beschreibung der Außenkontur. Die Koordinaten beziehen sich auf den im G199-Satz programmierten Punkt
N6 Y20	
N7 X100	
N8 Y40	
N9 X50	
N10 Y60	
N11 X0	
N12 Y0	
N13 G197 X17.5 Y30 D-10	Anfangspunkt der Innenkontur definieren
N14 G2 I25 J30	Innenkontur als einen vollständigen Kreis beschreiben
N15 G196	Ende der Konturbeschreibung

Beispiel 2 Kontur mit verschiedenen Schichten



N1971982	
N1 G54	Programmnullpunkt setzen
N2 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N3 G195 X-5 Y-5 Z5 I610 J310 K-70	Grafikfenster zum Definieren des 3D-Raumes setzen
N4 G199 X0 Y0 Z0 B1 C2	Anfang der Konturbeschreibung
N5 **G198** X0 Y0 Z-30 D-10	Anfangspunkt der Außenkontur definieren (erste Schicht)
N6 G1 X300	Erste Schicht beschreiben
N7 Y200	
N8 X0	
N9 Y0	
N10 **G198** X200 Y0 Z0 D-30	Anfangspunkt der Außenkontur beschreiben (zweite Schicht)
N11 G1 X600	Zweite Schicht beschreiben
N12 Y300	
N13 X200	
N14 Y0	
N15 **G198** X200 Y0 Z-40 D-20	Anfangspunkt der Außenkontur beschreiben (dritte Schicht)
N16 G1 X600	Dritte Schicht beschreiben
N17 Y300	
N18 X200	
N19 Y0	
N20 G196	Ende der Konturbeschreibung

Beispiel 3 Mit Hilfe der Geometriefunktion beschriebene Kontur



N1971983	
N1 G54	Programmnullpunkt setzen
N2 G17	XY-Ebene als Bearbeitungsebene festlegen
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I138 J78 K-30	Grafikfenster zum Definieren des 3D-Raumes setzen
N4 G199 X0 Y0 Z0 B1 C2	Anfang der Konturbeschreibung
N5 G**198** X0 Y0 Z0 D-10	Anfangspunkt der Außenkontur definieren
N6 G64	Außenkontur beschreiben. Die Koordinaten beziehen sich auf den im G99-Satz programmierten Punkt. Die Programmierung der Kontur erfolgt mit Hilfe der Geometriefunktion der Steuerung.
N7 G1 X85 Y0	
N8 R1=0	
N9 G3 I103 J25 R15 R1=0	
N10 G1 R1=0	
N11 G3 I38 J43 R15 R1=0	
N12 G1 X0 Y0	
N13 G63	
N14 G196	Ende der Konturbeschreibung
N15 S1000 T1 M6	Werkzeug einwechseln und Spindeldrehzahl setzen
N16 G0 X-15 Y-15 Z20 M3	Spindel einschalten und Werkzeug auf die Ausgangsposition fahren
N17 G1 Z-10 F1000	Werkzeug auf Tiefe fahren
N18 G43 Y0	Werkzeug BIS zur Kontur fahren
N19 G42	Radiuskorrektur RECHTS abrufen
N20 G14 N1=6 N2=13	Entlang der Kontur fahren. Im Betrieb mit G14 wird die in der Außenkonturbeschreibung programmierte Kontur verwendet
N21 G40	Radiuskorrektur löschen
N22 G0 X-15 Y-15 Z100 M30	Werkzeug auf die Ausgangsposition fahren und in der Werkzeugachse wegfahren. Programm-Ende.

Beispiel 4 Zeichnen von Rohteil (Zylinder) für Drehen.

N9999	
N1 G17	Ebene setzen für Fräsen. Längenkorrektur in Z-Richtung.
N4 G36 (endlos drehen)	Drehbetrieb
N6 G17 Z1=1 Y1=2	Ebene setzen für Drehen. Haupt-Achse-1 ist Z, Haupt-Achse-2 ist Y. Radiuskorrektur in ZY Ebene.
N7 G195 X-1 Y-1 Z1 I2 J12 K-11	Grafik Fenster setzen
N8 G199 X0 Y0 Z0 B4 C2	Anfang Material Grafikkonturbeschreibung. B4 heißt selbst zeichnen.
N9 **G198** I1=14 X0 Y8 Z0	Anfang Konturbeschreibung. I1=14 ist Farbe Hell Blau
N10 G2 X0 Y0 I0 J0	Oberen Kreis der Zylinder.
N11 G1 X0 Y8 Z-8	Verbindungslinie
N12 G2 X0 Y8 I0 J0	Unteren Kreis von Zylinder.
N13 G196	Grafikkonturbeschreibungs-Ende

5.74 G199 Anfang Grafikkonturbeschreibung

1. Definieren der Position einer Rohteilkontur, bezogen auf den Programmnullpunkt oder den Maschinennullpunkt, zwecks der grafischen Simulation eines Teileprogrammablaufs.
2. Definieren der Position irgendeines Maschinenteils, mit dem das Werkzeug kollidieren könnte. Die Kollision muss während der grafischen Simulation erkannt werden.
3. Zeichnen einer Kontur während der Simulation der Drahtmodellgrafik.
4. Zeichnen einer oder mehrerer Geometrieelemente (Linie oder Kreis) während der Simulation der Drahtmodellgrafik.

Format

Definieren einer Rohteilkontur:

G199 [Koordinaten der Position] B1 {C1} {C2}

Definieren einer Maschinenteilkontur:

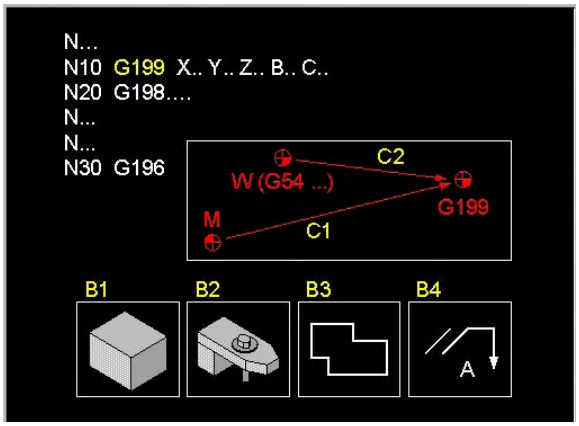
G199 [Koordinaten der Position] B2 {C1} {C2}

Zeichnen einer Kontur während der Simulation der Drahtmodellgrafik.

G199 [Koordinaten der Position] B3 {C1} {C2}

Zeichnen einer oder mehrerer Geometrie Elementen (Linie oder Kreis) während der Simulation der Drahtmodellgrafik.

G199 [Koordinaten der Position] B4 {C1} {C2}




```
G    Anfang Grafikkonturbeschreibung
X    Anfangskoordinate
Y    Anfangskoordinate
Z    Anfangskoordinate
B    1=Mat.,2=Masch.,3=Kontur,4=zeichn
C    Nullpunkt 1=Maschine,2=Werkstück
?90= Anfangskoordinate abs. (X,Y,Z..)
?91= Anfangskoordinate inkr. (X,Y,Z..)
```

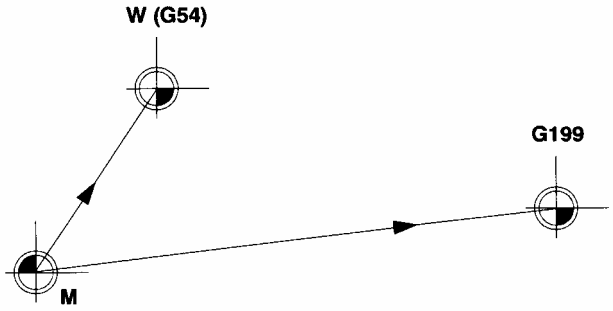
Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

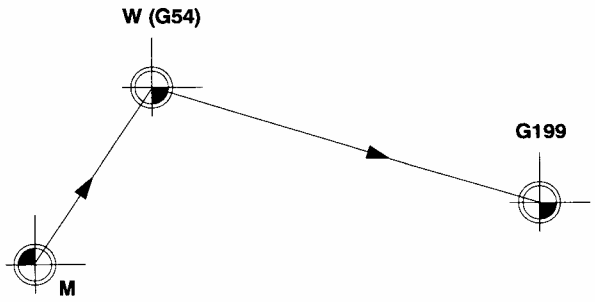
G98, G99, G195...G198

Nullpunkt (C1/C2)

Die Position der Kontur kann entweder auf den Maschinennullpunkt MO oder auf den Programmnullpunkt W bezogen sein.



Die Position der Kontur ist auf den Maschinennullpunkt MO bezogen. C1



Die Position der Kontur ist auf den Programmnullpunkt W bezogen. C2

Einschaltstellungen für die Nullpunkte

Wenn kein C-Wort programmiert ist, so gelten automatisch folgende Einschaltstellungen:
Für ein Rohteil beziehen sich die G199-Koordinaten auf den Programmnullpunkt W (C2).
Für Maschinenteile beziehen sich die G199-Koordinaten auf den Maschinennullpunkt MO (C1).

Koordinaten der Konturposition

Die Koordinaten der Konturposition müssen absolute, kartesische Koordinaten sein. Die Verwendung von Polarkoordinaten ist nicht zulässig. Die Koordinaten beziehen sich auf den mit dem C-Wort definierten Punkt.

Es ist nicht möglich, die Konturposition mit E-Parametern zu definieren. Definierte Punkte können nicht verwendet werden.

Art der Konturbeschreibung (B)

Die Konturbeschreibung kann viererlei Zwecke dienen:

1. Definieren der Kontur eines Rohteils (Wort B1).
2. Definieren der Kontur von Maschinenteilen, etwa Spannzeuge (Wort B2).
3. Zeichnen der Kontur von bearbeitenden Teilen (Wort B3).
4. Zeichnen der Geometrie Elementen (Linie oder Kreis) (Wort B4).

Rohteil (B1)

Die Außen- und Innenkontur eines Rohteils, d.h. die Form des unbearbeiteten Materials, kann mit Hilfe der Grafikfunktionen beschrieben werden. Der Arbeitsgang lässt sich an der CNC simulieren.

Für Einzelheiten über die Konturbeschreibung siehe die Funktionen G197/G198.

Maschinenteile (B2)

Die Konturen von Maschinenteilen, z.B. Spannzeuge, können ebenfalls mit der G199-Funktion beschrieben werden. Eventuelle Kollisionen zwischen Werkzeug und Maschinenteilen lassen sich auf diese Weise erkennen.

Die für die Beschreibung von Werkstückkonturen gegebenen Einzelheiten gelten ebenfalls für Maschinenteile, wobei allerdings das B-Wort im G199-Satz B2 sein muss.
Die Maschinenteile werden meist am Anfang der Teileprogramme beschrieben. Die beschreibenden Sätze können jedoch auch weiter hinten im Programm stehen, in einem gesonderten Teil des Arbeitszyklus.

Es können einige Formen nacheinander programmiert werden, was den Aufbau des Maschinenteils aus mehreren Schichten erlaubt.

In einem Teileprogramm können mehrere Maschinenteile definiert werden.
Mit Hilfe von Makros lässt sich eine Bibliothek von Maschinenteilen anlegen.

Konturen (B3)

Die Kontur eines bearbeiteten Teiles (Außenkontur Rechtecktasche), kann mit Hilfe der Grafikfunktionen beschrieben werden.

Die Kontur ist nur während der Simulation de Drahtmodellgrafik sichtbar.

Für Einzelheiten über die Konturbeschreibung siehe die Funktionen G197/G198. Für Konturen wird jedoch im G199 B3 programmiert.

Die Konturen können überall im Teileprogramm beschrieben werden. In einem Teileprogramm können mehrere Konturen definiert werden.
Es besteht kein unterschied zwischen G198 und G197 Konturen.
Die Konturen werden in der Farbe hellblau (Zyan) gezeichnet.

Geometrie Elementen (Linie oder Kreis) (B4)

Geometrie Elementen (Linie oder Kreis) könne ebenfalls mit der G198-Funktionalität gezeichnet werden. Räumliche Geometrie Elementen werden auf die aktive Ebene von der Grafikfunktion projektiert. Hiermit können komplette Zeichnungen gemacht werden.

Mit G199 B4 wird definiert, dass Geometrie Elementen gezeichnet werden müssen.

Die Kontur ist nur während der Simulation de Drahtmodellgrafik sichtbar.

Für Einzelheiten über die Geometrie Elementen siehe die Funktion G198.

Werkzeugsymbol

Mit dem G-Wort im Werkzeugspeicher kann dem Werkzeug ein Werkzeugsymbol zugeordnet werden. Es steht eine Reihe von Werkzeugsymbolen zur Auswahl. Sie ermöglichen es die CNC, den Arbeitsgang genau zu simulieren.

Für die Auswahl eines Werkzeugsymbols siehe die Bedienungsanleitung (Steuerungshandbuch).

Grafikfunktionen und Makros

Die Funktionen für den Anfang der Konturbeschreibung (G199), für die Konturbeschreibung selbst (G198 und/oder G197) und für ihre Beendigung (G196) müssen im gleichen Teileprogramm oder Unterprogramm (Makro) enthalten sein.

Die Verwendung von E-Parametern in Verbindung G199 ist erlaubt. Es könne jedoch keine E-Parameter im G199-Satz definiert werden.

Weitere Rohteilkonturbeschreibungen

Ein Teileprogramm kann mehrere Konturbeschreibungen für ein Rohteil enthalten. Jede Kontur muss mit den Funktionen G199, G198 und G196 definiert werden. Darüber hinaus muss ein neues Grafikfenster (G195) definiert werden.

Am Bildschirm wird nur eine Rohteilkontur dargestellt. Wird eine neue Beschreibung erkannt, so wird die vorherige gelöscht und die neue Kontur dargestellt.

Ebenenauswahl (G17, G18, G19)

Wenn eine der Funktionen für die Ebenenauswahl (G17, G18 oder G19) erkannt wird, so wird das dargestellte Programm gelöscht. Nach der G-Funktion für die Ebenenauswahl kann eine weitere Konturbeschreibung folgen.
Es wird nur die Bewegungen in der zuletzt programmierten Ebene angezeigt.

Zylinderinterpolation

Den in der Zylinderebene programmierten Bewegungen (G182) können nicht am CNC-Bildschirm dargestellt werden.

Einschränkungen

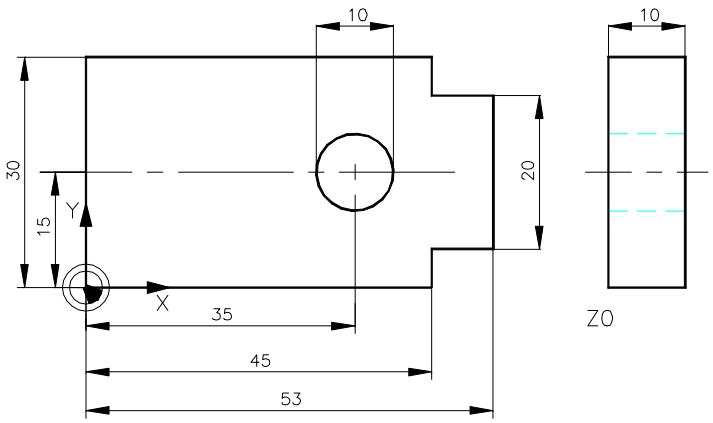
1. Dem G199-Satz sollte eine G198-Funktion unmittelbar folgen.
2. Die G199-Funktion kann nicht im MDI- oder Teach-in (Playback)-Betrieb verwendet werden.
3. Eine Konturbeschreibung sollte nicht wiederholt werden, wenn an einer anderen Stelle G14 programmiert wurde. Die CNC wiederholt dann nämlich die Konturbeschreibung und die zugehörigen Operationen vor der G14-Funktion und beendet den Vorgang nicht korrekt.
   Es empfiehlt sich, die Sätze nochmals im Programm zu schreiben oder die Konturbeschreibung in ein Makro einzubinden.
4. Eine Konturbeschreibung darf nur im Grundkoordinatensystem erfolgen, d.h. im Betrieb mit G180.

Betrieb mit einer Konturbeschreibung

1. Eine zwischen G199 und G196 beschriebene Kontur wird als ein Programmsatz verarbeitet, d.h. die gesamte Kontur wird im Einzelsatzbetrieb in einem Schritt bearbeitet.
2. Die Suche nach einem Satz zwischen G199 und G196 über manuelle Satzsuche ist nicht zulässig und führt zu einer Fehlermeldung.
3. Die Konturbeschreibung kann nicht durch die Anweisung "Intervention" unterbrochen werden. Die Anweisung wird erst ausgeführt, nachdem die Kontur vollständig beschrieben ist.

Beispiel

Definieren einer Rohteilkontur mit Spannzeugen



Jedes Spannzeug wird in einem gesonderten Makro beschrieben. Der Anfangspunkt der Spannzeugkontur wird mit zwei Parametern programmiert:

E1 Koordinate des Konturanfangspunktes bezogen auf den Programmnullpunkt
E2 Y-Koordinate des Konturanfangspunktes bezogen auf den Programmnullpunkt

Die Kontur selbst wird mit festen Maßangaben programmiert.

Bei Verwendung dieses Spannzeugs in unterschiedliche Teileprogramme müsse die beiden Parameter beim Makroaufruf eingestellt werden. Das Spannzeug kann dann für grafische Zwecke eingesetzt werden.

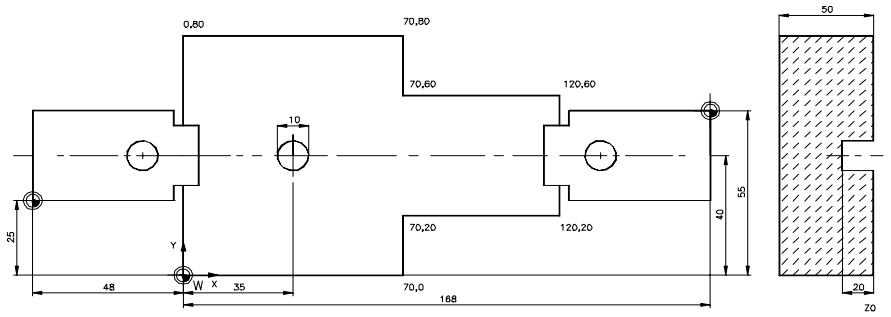
Makro für das linke Spannzeug

```
N1991
N1 G92 X=E1 Y=E2
N2 G199 X0 Y0 Z0 B2   C2
N3 G198 X0 Y0 Z0 D10
N4 G1 X45
N5 Y5
N6 X53
N7 Y25
N8 X45
N9 Y30
N10 X0
N11 Y0
N12 G197 X30 Y15 D-10
N13 G2 I35 J15
N14 G196
N15 G92 X=-E1 Y=-E2
```

Makro für das rechte Spannzeug

N1992	
N1 G92 X=E1 Y=E2	Nullpunktverschiebung, damit der Startpunkt des Spannzeugs mit dem Programmnullpunkt zusammenfällt.
N2 G199 X0 Y0 Z0 B2 C2	Anfang der Konturbeschreibung des Spannzeugs. Der Nullpunkt ist der Zeichnung zu entnehmen. Die verwendeten Koordinaten beziehen sich auf den Programmnullpunkt.
N3 G198 X0 Y0 Z0 D10	Anfang der Beschreibung der Außenkontur des Spannzeugs. Die Verschiebungswerte beziehen sich auf den im G199-Satz angegebenen Punkt.
N4 G1 X-45	Beschreibung der Außenkontur. Die verwendeten Koordinaten beziehen sich auf den im G199-Satz definierten Punkt. Die Tiefe D wird relativ zur Oberfläche gemessen (Z0 im G199-Satz).
N5 Y-5	
N6 X-48	
N7 Y-25	
N8 X-45	
N9 Y-30	
N10 X0	
N11 Y0	
N12 G197 X-30 Y-15 D-10	Anfang der Innenkonturbeschreibung. Die Verschiebungswerte beziehen sich auf den im G199-Satz angegebenen Punkt. Die Tiefe D wird relativ zur Oberfläche gemessen (Z0 im G199-Satz).
N13 G2 I-35 J-15	Beschreibung der Innenkontur als eine Bohrung. Die Mittelpunktkoordinaten beziehen sich auf den im G199-Satz definierten Punkt
N14 G196	Ende der Beschreibung der Spannzeugkontur
N15 G92 X=-E1 Y=-E2	Programmnullpunkt zurückstellen

Grafikteil der Teileprogramme:



N199000	
N1 G17	XY-Ebene als die Hauptebene festlegen
N2 G54	Nullpunkt setzen
N3 S1200 T1 M6	Werkzeug einwechseln und Spindeldrehzahl festlegen
N4 G195 X-20 Y-20 Z-60 I160 J110 K70	Grafikfenster zum Definieren des 3D-Raumes setzen
N5 G199 X0 Y0 Z0 B1 C2	Anfang der Rohteilkonturbeschreibung. Der Anfangspunkt der Kontur fällt mit dem Programmnullpunkt zusammen.
N6 G198 X0 Y0 D-50	Anfang der Außenkonturbeschreibung. Die Verschiebungswerte beziehen sich auf den im G199-Satz angegebenen Punkt.
N7 G1 X70	Beschreibung der Außenkontur. Die verwendeten Koordinaten beziehen sich auf den im G199-Satz definierten Punkt. Die Tiefe D wird relativ zur Oberfläche gemessen (Z0 im G199-Satz).
N8 Y20	
N9 X120	
N10 Y60	
N11 X70	
N12 Y80	
N13 X0	
N14 Y0	
N15 G197 X30 Y40 D-20	Anfang der Innenkonturbeschreibung. Die Verschiebungswerte beziehen sich auf den im G199-Satz angegebenen Punkt. Die Tiefe D wird relativ zur Oberfläche gemessen (Z0 im G199-Satz).
N16 G2 I35 J40	Beschreibung der Innenkontur als eine Bohrung. Die Mittelpunktkoordinaten beziehen sich auf den im G199-Satz definierten Punkt.
N17 G196	Ende der Rohteilkonturbeschreibung
N18 G22 N=1991 E1=-48 E2=25	Makro für das linke Spannzeug aufrufen.
N19 G22 N=1992 E1=168 E2=55	Makro für das rechte Spannzeug aufrufen.

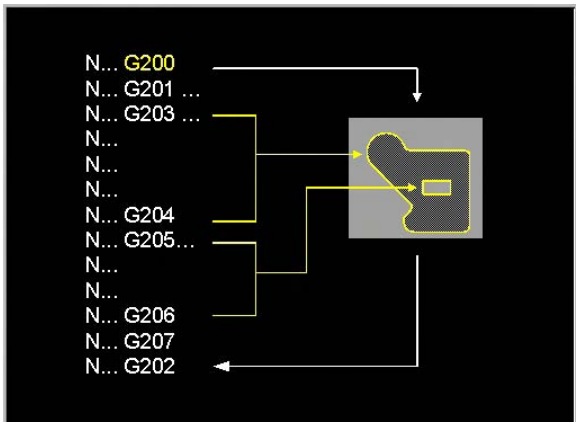
5.75 G200---G208 Taschenzyklus

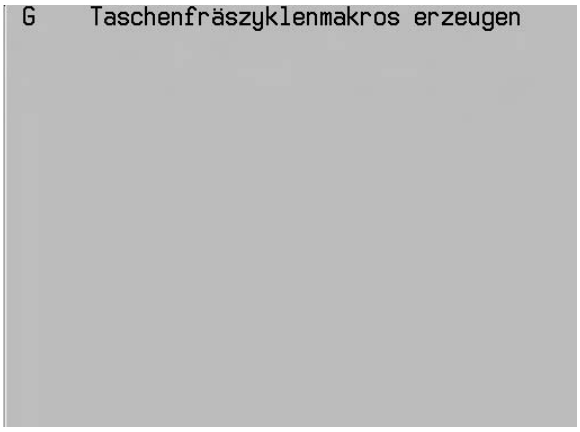
5.75.1 G200 Anfang Taschenzyklus

Der universelle Taschenzyklus ermöglicht eine bequemere und schnellere Erstellung von CNC-Programmen zum Fräsen beliebigförmiger Taschen, ob mit oder ohne Inseln.

Format

G200





5.75.1.1 Einführung universeller Taschenzyklus

Der universelle Taschenzyklus ermöglicht eine bequemere und schnellere Erstellung von CNC-Programmen zum Fräsen beliebigförmiger Taschen, ob mit oder ohne Inseln.

Die CNC kann einer minimalen Anzahl Startpunkte berechnen, womit die gewünschte Tasche in der kürzte Zeit gemacht werden kann. Werkzeug Bewegungen ist basiert auf der Kontur parallel Methode, wodurch die Taschen optimal bearbeiten werden.

Zum Vorbohren der Startposition(en) des Fräsers im Werkstück kann ein Startpunktemakro erzeugt und verwendet werden. Die CNC berechnet die minimale Anzahl der Startpositionen, die zum Bearbeiten der Tasche erforderlich sind, wodurch die Bearbeitungszeit auf ein Minimum beschränkt bleibt.

Der Programmierer muss die Programmnummern der erforderlichen Makros angeben, die Bearbeitungsparameter wie Vorschubgeschwindigkeit, Sicherheitsabstand, Fräserradius (In Werkzeugtabelle) und dergleichen, sowie den Startpunkt und die Abmessungen der Taschenkontur.
Die CNC braucht diese Daten, um die Startpunkte und Koordinaten den parallel zu den Konturelementen verlaufenden Werkzeugbahnen zu berechnen. Diese Berechnungen werden vorher durchgeführt und später wird die Tasche gefräst.

Das Makro wird nur einmal berechnet. Der Inhalt dieses Makros wird erneut verwendet, immer wenn das Makro im CNC-Programm aufgerufen wird. Wenn Änderungen stattgefunden haben, zum Beispiel: wenn ein anderer Fräserradius verwendet wird, wird die Berechnung wieder ausgeführt.

Die Werkzeugbewegungen werden nach dem konturparallelen Verfahren ausgeführt. Dieses Verfahren ermöglicht es, Frästaschen äußerst wirtschaftlich zu bearbeiten.

Die Nachbearbeitung der Kontur kann als ein separates Makro im Bearbeitungsprogramm eingebunden sein.

Die folgenden Informationen müssen vor den zu berechnenden universellen Taschenzyklen programmiert werden und gibt an, dass:

- die Koordinaten der Fräserbahnen berechnet werden müssen, (sofern sie noch nicht berechnet sind).
- die Fräserbahnen in einem von der CNC erzeugten Makro programmiert werden; die Nummer (N1=..) dieses Bearbeitungsmakros wird in einem G201-Satz programmiert.
- nötigenfalls (angegeben von N2=.. in einem G201-Satz) ein zweites Makro zum Bohren der Startpunkte erzeugt wird.
- nötigenfalls (angegeben in einem G203- oder G205-Satz) die Makros (N1=..) zur Nachbearbeitung der Konturen erzeugt wird.

Alle Betriebsbedingungen wie Bearbeitungsebene, Nullpunktverschiebungen und Werkzeugkorrekturen sollten aktiviert werden, bevor die G200-Funktion ausgeführt wird.
Punktdefinitionen (G78) die zur Angabe der Taschenkontur verwendet werden, sollten vor dem G200-Satz definiert werden.

Alle universellen Taschenzyklen, die zwischen einem G200-Satz und G202 oder M30 programmiert sind, werden gleichzeitig berechnet.

Ein G200-Satz kann in ein Makro eingebunden werden; die Tasche wird jedoch nur gesucht in Makros die tiefer geschachtelt sind.

Die CNC berechnet die Makros, bevor das CNC-Teileprogramm ausgeführt wird. Daher werden Sätze zwischen G200 und G201 zuerst ignoriert. Nachdem die Makros erzeugt worden sind, werden diese Sätze abgearbeitet.

Die generierte Makros werden für den Bediener nicht mehr sichtbar im Makrospeicher angezeigt. Möchte man eine Makro in einem anderen Programm verwenden, muss zuerst im Makrospeicher die Makronummer eingegeben werden. Erst dann erscheint das Makro sichtbar im Makrospeicher und kann ein-/ausgelesen werden.

Da der Speicherplatz begrenzt ist, dürfen die Taschenkontur und zugehörige Inseln nicht mehr als 50 Seiten in Anspruch nehmen. Zum Speichern von etwa 50 Seiten ist 15 KB zusätzliche Speicherkapazität erforderlich.
Eine Kreisbewegung größer oder gleich 180 wird so verarbeitet als bestehe sie aus zwei Elementen, und zwar deswegen, weil das CNC-System diese Bewegungsart automatisch in zwei gleiche Teile aufteilt.

Die Bearbeitungsebene (G17/G18/G19) muss definiert werden, bevor G200 oder nachdem G202 programmiert wurde.

Wenn die Koordinaten der definierten Punkte verändert werden nachdem die Steuerung die Tasche berechnet hat, so muss die Tasche neu durchgerechnet werden. Die Makros, die während der zweiten Berechnung der Tasche erzeugt werden, werden abgespeichert. Die Makros aus der ersten Berechnung werden gelöscht.

Zum Berechnen der Makros werden Merkmale und Größen wie programmierte Punkte, Vergrößerung/Verkleinerung, Drehungen, Spiegeln und dergleichen derart verwendet, wie sie im betreffenden G200-Satz wirksam sind.

Wenn bei einem Taschenzyklus Fehler erzeugt werden oder wenn aus der Grafikdarstellung hervorgeht, dass Material zurückbleibt, so sollte der Programmierer das betreffende Programm andern, damit diese Fehler nicht mehr auftreten. Folgende Änderungen werden vorgeschlagen: Prozentsatz der Überlappung ändern, Programmablauf ändern, Eintrittspunkt ändern, Programm aufteilen, Pseudo-Insel von 0.001 mm definieren.

Beim Auftreten eines Rechenfehlers während Bearbeitung eines Taschenzyklus (0170, 0176) bitte überprüfen Sie die Taschenkontur. Wenn die Kontur stimmt, bitte überprüfen Sie die Größe des Werkzeugradius bezogen auf Kontur und Inseln, und wählen Sie ein Werkzeug mit einem kleineren Radius, wenn der Radius des programmierten Werkzeug vergleichsweise groß ist.

Wenn in Taschenzyklen des Werkzeugradius vergleichsweise groß ist bezogen auf der Taschenkontur oder den Inseln nachfolgende Probleme können auftreten:

- G201 I... Bestimmte I-Werte können bewirken dass Material bleibt stehen oder programmierte Insel verletzt werden.
- Fehler P163, 0170 oder 0176 können auftreten.

Die einzigen Art obengenannte Probleme zu umgehen ist ein Werkzeug zu wählen mit kleinerem Radius zur Bearbeitung diesen Taschenzyklen.

5.75.1.2 Programmstruktur

Ein Taschenprogramm wird in der nachfolgenden Programmstruktur aufgezeigt. Alle G-Funktionen sind angezeigt.

N99999 G54	
N1 G17	
N2	\
:	> Normale Bearbeitung
N96	/
N97 G200	**Anfang des Taschenzyklus**
N98 G81	Bohrzyklus definieren
N99 G22 N=..	Startpunkte vorbohren
N100 G201 N1=.. N2=..	**Anfang der Taschenbeschreibung zum Fräsen der Tasche**
N101 G203 N1=..	**Anfang der Taschenkonturbeschreibung**
N102	\
:	> Taschenkonturbeschreibung
N109	/
oder	
N101 G208 N1=..	**Taschenkonturbeschreibung als ein regelmäßiges Viereck.**
N110 G204	**Ende Taschenkonturbeschreibung**
N111 G205 N1=..	**Anfang Inselkonturbeschreibung**
N112	\
:	> Konturbeschreibung Insel 1
N118	/
N119 G206	**Ende Inselkonturbeschreibung**
N120 G205 N1=..	**Anfang Inselkonturbeschreibung**
N121	\
:	> Konturbeschreibung Insel 2
N129	/
N130 G206	**Ende Inselkonturbeschreibung**
N131 G207 N=..	**Konturbeschreibung Insel 3 im Makro**
N132 G202	**Ende Taschenkonturzyklus**
N350 G22 N=..	Nachbearbeiten der Kontur
N351 G22 N=..	Nachbearbeiten Insel 1
N352 G22 N=..	Nachbearbeiten Insel 2
N353 G22 N=..	Nachbearbeiten Insel 3

5.75.1.3 Verschieben, Drehen und Spiegeln einer Tasche

Ein Taschenzyklus kann mit einem anderen als dem während der Programmausführung benutzten Nullpunkt geschrieben werden. Die Notwendigkeit hierfür hat entweder arithmetische Gründe oder ergibt sich, wenn die Tasche in einem Makro eingebunden ist.
Der andere Nullpunkt wird durch Programmieren einer Nullpunktverschiebung und/oder einer Achsendrehung vor dem G201-Satz festgelegt.

Die Nullpunktverschiebung und/oder die Achsendrehung werden mit der Standardfunktion G92 bzw. G93 programmiert. Die Achsenumsetzung wird dann am erzeugten Bearbeitungsmakro ausgeführt.
Nach dem Ausräumen der Tasche muss der Teileprogrammierer den Programmnullpunkt wieder an die richtige Stelle legen.
Ferner muss der Teileprogrammierer bei der Verwendung von Makros für die Startpunkte und für die Nachbearbeitung der Taschenkontur darauf achten, dass der richtige Nullpunkt verwendet wird.

Eine Tasche kann in ein und demselben Teileprogramm nochmals gefräst werden, indem eine neue Startposition und Orientierung programmiert werden.

Beispiel

```
N9001
:
N90 G200
N100 G201 N1=9999
N110 G203
:                          \
:                           >      Beschreibung der Taschenkontur
:                          /
N200 G204

N205 G205
:                          \
:                           >      Beschreibung einer Inselkontur
:                          /
N206 G206
N300 G202
:
N400 G92 X.. Y.. Z.. B4=..
N410 G22 N=9999
:
N500 G73 X-1
N510 G22 N=9999
```

Erläuterung:

Mit Satz N400 wird der Nullpunkt verschoben und die Tasche gedreht (B4=..), so dass der Startpunkt der Tasche neu positioniert ist. Im Satz N410 wird das Bearbeitungsmakro aufgerufen.
Die Tasche wird jetzt an einer neuen Position nochmals gefräst.

In diesem Beispiel (G17 wirksam) ist das Spiegeln um die Y-Achse mit Satz N500 programmiert. Mit Satz N510 wird das Bearbeitungsmakro spiegelbildlich abgearbeitet.
Der Nachteil ist, dass eine Tasche im Gleichlauf und die andere Tasche im Gegenlauf gefräst wird. Sollte dies aus technologischen Gründen nicht brauchbar sein, kann die Spiegelfunktion nicht verwendet werden. Die gespiegelte Tasche muss dann wieder eigens programmiert werden.

5.75.1.4 Gleiche Tasche in einem anderen Programm

Wenn die gleiche Tasche (ob mit oder ohne Inseln) in mehreren Programmen vorkommt, so kann die vollständige Tasche als ein Makro geschrieben werden. Das Makro wird dann an jener Stelle im Teileprogramm aufgerufen, an der die Tasche gefräst werden soll.

Die Funktionen G201, G202, G203/204, und G205/G206 müssen im Makro enthalten sein.

Die Programmierung vom Makro lautet:

```
N9001 G201 Y.. Z.. B.. N1= N2=
N1 G203
:                    \
:                     >      Taschenkontur
:                    /
N8 G204
N9 G205
:                    \
:                     >      Kontur Insel 1
:                    /
N13 G206
N14 G205
:                    \
:                     >      Kontur Insel 2
:                    /
N18 G206
N19 G202
```

Stellt ein Makro für eine Tasche mit Inseln dar.

Das Teileprogramm mit diesem Makro könnte so aussehen:

```
N9999
N1 G200
:
N50 G22 N=9001
```

Mit einer Nullpunktverschiebung vor dem Makroaufruf wird die Tasche in die richtige Lage positioniert.

Hinweis: Durch Einbinden eines G201-Satzes in einem Makro wird die Schachtelungstiefe des Bearbeitungsmakros um eins erhöht. Makros können nicht mehr als 8-fach geschachtelt werden.

5.75.1.5 Betrieb

Makros für Taschen, Startpunkte und Nachbearbeitung

Erzeugen

Wird im Programm eine G200-Satz erkannt, so sucht die Steuerung nach den Taschenfunktionen (G201-Satz, zugehörige Konturbeschreibung und G202-Satz). Wenn ein G201-Satz gefunden wird (im Teileprogramm oder eventuell über einen Makroaufruf) und wenn kein Makro mit der programmierten Makronummer (N1=.. im G201-Satz) existiert, so erzeugt die Steuerung ein Taschenmakro. Die Daten, welche das Taschenmakro bestimmen, d.h. die Parameter Y, Z, B, I, K im G201-Satz, sowie die Konturbeschreibung, werden mit dem Taschenmakro abgespeichert.

Wenn bereits eine Makro mit der programmierten Makronummer existiert, so werden die zugehörigen Daten mit den programmierten Daten verglichen. Stimmen sie nicht überein, wird ein neues Taschenmakro erzeugt.

Ein neues Startpunktemakro wird erzeugt wenn eine Startpunkte-Makronummer programmiert ist (N2=.. im G201-Satz) und ein neues Taschenmakro erzeugt ist oder kein Makro mit der programmierten Nummer existiert.

Ein Nachbearbeitungsmakro wird erzeugt wenn eine Nachbearbeitungsmakronummer programmiert ist (N1=.. im betreffenden G203- oder G205-Satz) und ein neues Taschenmakro erzeugt ist oder kein Makro mit der programmierten Nachbearbeitungsmakronummer existiert.

Entfernen

Nachdem die Makros erzeugt sind, werden sie "gesperrt". Um Makros entfernen zu können müssen sie erst wieder freigegeben werden.
Entfernen kann notwendig sein, z.B. wenn eine G201-Satz aus einem Programm herausgenommen oder eine Adresse N1= oder N2= in einem G201-Satz abgeändert wird.

Die Makros werden automatisch entfernt, wenn ein Programm gestartet wird in dem die Taschendefinition abgeändert ist.

Lebenszeichen

Die Software des universellen Taschenzyklus wurde so konzipiert, da beim Erkennen eines Fehlers alle Rechenoperationen gestoppt werden. Während die CNC mit Rechenoperationen beschäftigt ist wird am Bildschirm ein rotierender Indikator mit dem Wort "CLOCK" eingeblendet.

Teach-in

Die Verwendung einer G-Funktion zum Taschenfräsen (G200 bis G208) in den Betriebsarten TEACH-IN MDI und TEACH-IN/PLAYBACK ist nicht erlaubt.

Editieren

Beim Editieren kann die statische und dynamische Programmierunterstützung herangezogen werden.
Mit Softkey "Unterstützung" werden die modalen G-Funktionen gesetzt.
Es ist möglich ein (neues) Programm zu editieren während ein Programm mit einem Taschenabschnitt ausgeführt wird.

Satz ausblenden

Wenn ein G201-Satz das Zeichen "/" enthält und die Funktion "Satz ausblenden" aktiviert ist, so ergibt sich folgender Ablauf:

- G200 wird normal ausgeführt, d.h. es wird im Bedarfsfall Makros erzeugt
- der G201-Satz, die Konturbeschreibung und der G202-Satz werden während der Programmausführung übersprungen, d.h. die Programmausführung wird nach dem G202-Satz fortgesetzt.

Satzsuchlauf

Bei der Suche nach einem G200-Satz werden Taschenmakros erzeugt, sofern sie nicht existieren.

Während der Programmausführung, (nachdem der G200-Satz abarbeitet ist) wird G201 als ein Makroaufruf (G22) zum Taschenmakro benutzt. Nachdem die Tasche ausgeräumt ist erfolgt allerdings ein Sprung zum Satz der abschließenden G202-Satz unmittelbar folgt.

Die Suche nach einem Satz in einem Taschenmakro erfolgt in der gleichen Weise wie die Suche nach einem Satz in einem mit G22 aufgerufenen Makro.

Hinweis: Weil G201 bei der Programmausführung als ein Makroaufruf benützt wird, sollte beim Programmieren von G201 die Schachtelungstiefe (maximal 8-fach) berücksichtigt werden.

Unterbrechen

Die Ausführung eines G200-Satzes kann unterbrochen werden. Nach einer Unterbrechung müssen die Makros allerdings neu berechnet werden, was bei einer komplexen Kontur viel Zeit in Anspruch nehmen kann.

Die Ausführung kann mit "Start" fortgesetzt werden.

Wechseln in Editierbetrieb nach einer Unterbrechung ist nur möglich nach "Programm abbrechen".

Die Unterbrechung eines Taschenmakros wird genau so verarbeitet wie die Unterbrechung eines mit G22 aufgerufenen Makros.

Unvollständige Programmierung

Normalerweise werden für einen Taschenzyklus folgende G-Funktionen programmiert: G200, G201, G202, G203/G204, G206/G206, G207 und, nötigenfalls, G208.

G201 und G202, G203/G204 und G205/G206 müssen als eine Kombination im gleichen Programm oder Makro geschrieben werden, andernfalls erfolgt eine Fehlermeldung.

Die Kombination G203/G204 oder G205/G206 (evtl. über einen Makroaufruf mit G22) ohne die zugehörige Kombination G201/G202 führt zu einer Fehlermeldung.

G207 muss immer nach der Kombination G205/G206 programmiert werden, wobei G205/G206 und G207 zum gleichen G201-Satz gehören müssen, andernfalls erfolgt eine Fehlermeldung.

Wird die Kombination G201/G202 ohne Konturbeschreibungen programmiert, erfolgt eine Fehlermeldung.

Wird G200 ohne G201/G202 + Konturbeschreibungen programmiert, wird das Programm normal abgearbeitet (ohne Taschenzyklus).

Wird G201/G202 + Konturbeschreibungen ohne G200 programmiert, werden keine Makros erzeugt und es wird G201 als G22 verwendet.

Betriebsartenwechsel

Ein Betriebsartenwechsel ist nur möglich, nachdem ein G200-Satz vollständig abgearbeitet ist.

5.75.1.6 Fehlermeldungen

#5 Speicherpool erschöpft

O170* Taschenzyklus-Rechenfehler (Betriebsfehler)
Lösung Anzahl der Parameter reduzieren (MC 83)

O176* Modul xxx, Nummer xxx
Hinweis: Die Fehlercodes O170 und O176 werden gleichzeitig angezeigt. Dieses Problem kann auf drei Wege gelöst werden:
- den Werkzeugradius ändern
- den Wert des I-Wortes für die Überlappung ändern
- das Schlichtaufmaß ändern

P07 Programmierte Daten außerhalb des Bereiches
Die Kreisbewegung (G2/G3) wurde mit einem Radius programmiert, dessen Wert größer ist als 2-mal der Abstand zwischen Start- und Endpunkt. Dies kann bei einer Kreisbewegung von 180° auftreten.
Die Fehlermeldung kann durch Ändern des Start- oder Endpunktes gelöscht werden.

P35 Endpunkt nicht auf Kreis.
Die Kreisbewegung (G2/G3) wurde mit einem Mittelpunkt bzw. mit Geometrie programmiert. Der Wert des programmierten Mittelpunktes ist größer als der Wert des kreisförmigen Endpunktfensters (errechneter Mittelpunkt zwischen Start- und Endpunkt), wie er über MC 712 eingegeben wurde.
Die Fehlermeldung kann durch Ändern des Mittelpunktes bzw. des Start-/Endpunktes gelöscht werden.

P75 Kreis ohne Mittelpunkt
Die programmierte Kreisbewegung hat den gleichen Startpunkt und Endpunkt.
Die Fehlermeldung kann gelöscht werden, indem der Programmsatz gelöscht wird oder indem eine Kreisbewegung programmiert wird, dessen Start- und Endpunkt unterschiedlich sind.

P140 Ungültige Schachtelung G207

P141 Zu viele Seiten programmiert

P142 Zu viele Konturen programmiert

P143 Ungültige G-Adresse im Taschenzyklus

P144 Ungültige Konturbeschreibung
Diese Fehlermeldung kann folgende Ursachen haben:
- die G208-Funktion wurde weggelassen
- die im Satz G208 angegebenen Rundungen (Radien) sind zu groß
- der Satz mit der G208-Funktion enthält X=0 oder Y=0
- der Satz mit der G208-Funktion enthält B1 > 180°
- der Satz mit der G208-Funktion enthält ein I-Wort oder R-Wort

P145 Ungültiger Startpunkt zum Anfahren.
Der Schnittweg für die Nachbearbeitung kann mit der aktuellen Taschenbeschreibung nicht erzeugt werden. Es muss ein anderer Startpunkt gewählt werden.

P146 G202 wurde nicht definiert

P147 Speicherverwaltungsfehler

P148 Gleitkommafehler

P150 Werkzeug nicht gefunden

P160 Fehler beim Erzeugen des Taschenmakros

P161 Fehler beim Erzeugen des Nachbearbeitungsmakros

P162 Fehler beim Erzeugen der Makrostartpunkte
Hinweis: Die Fehler P160, P161 und P162 werden ausgelöst, wenn:
- der CNC-Speicher voll ist,
- zu viele Startpunkte berechnet werden müssen

P170 Kontur xx nicht geschlossen

P171 Kontur xx hat mehrere Innenbereiche

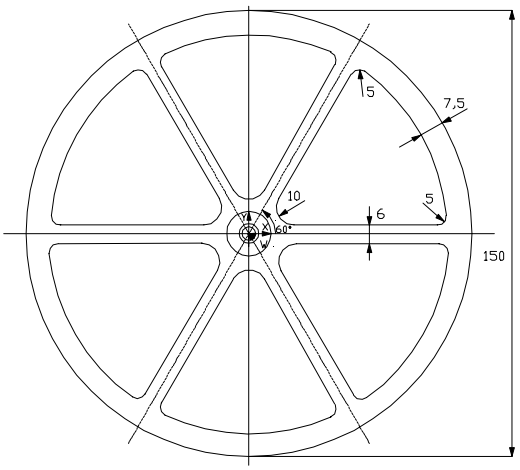
P172 Kontur xx schneidet Kontur xx

P173 Kontur xx umschließt Kontur xx

P174 Kontur xx liegt außerhalb der Tasche

Beispiele

Bespiel 1 Gedrehte Tasche




```
N3620511 (RAD ALS TASCHE)
N1 G17
N2 G54
N3 G195 X-90 Y-90 Z0 I180 J180 K-10
N4 G99 X-85 Y-85 Z0 I170 J170 K-10
N5 G200
N6 T31 M6 (BOHRERRADIUS 4 mm)
N7 G81 Y1 Z-5 F100 S100 M3
N8 G22 N=3620501
N9 G92 B4=60
N10 G14 J5 N1=8 N2=9
N11 G93 B4=0
N12 T04 M6 (SCHRUPPFRÄSERRADIUS 3 mm)
N13 S1500 M3
N14 G201 Y0.1 Z-5 B1 I50 F1000 N1=3620500 N2=3620501 F2=500
N15 G203 X37.5 Y3 Z0 N1=3620502
N16 G64
N17 G1 X1=0 Y1=3 B1=0 J1=2
N18 G3 R5
N19 I0 J0 R67.5 J1=1
N20 R5
N21 G1 X1=0 Y1=0 B1=-120 I1=-3
N22 G3 R10
N23 G1 X37.5 Y3 B1=0
N24 G63
N25 G204
N26 G202
N27 G92 B4=60
N28 G14 J5 N1=14 N2=27
N29 G93 B4=0
N30 T3 M6 (SCHLICHTFRÄSERRADIUS 2,5 mm)
N31 S1800 M3
N32 G22 N=3620502
N33 G92 B4=60
N34 G14 J5 N1=32 N2=33
N35 G0 Z100 M30
```

Erläuterung:

Die CNC verarbeitet erst die Sätze N3 und N4, die eine grafische Simulation des Teileprogrammablaufs definieren.

Danach werden die Makros berechnet (die Sätze N5 und N14...N26 werden ausgeführt. Nachfolgende Makros werden erzeugt:
- Makro Nr. 3620500 für den Bearbeitungszyklus
- Makro Nr. 3620501 für die Startpunkte
- Makro Nr. 3620502 für den Nachbearbeitungszyklus.

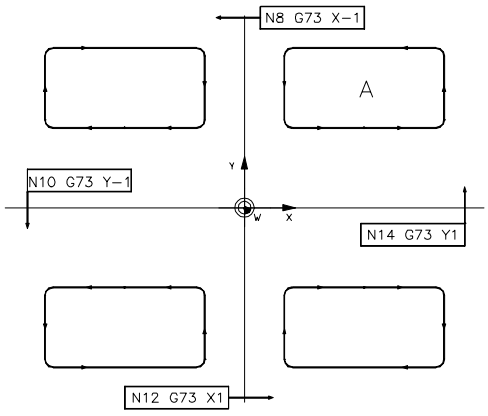
Werkzeug 31 wird eingewechselt und mit der Funktion G81 wird ein Bohrzyklus definiert. Die Steuerung wird mit Hilfe der E-Parameter Nr. 1 und der G22-Funktion auf das Makro 3620501 übertragen. Die ersten Startpunkte werden gebohrt. Mit Satz N9 werden die Makrokoordinaten um 60° im Gegenuhrzeigersinn gedreht.

Werkzeug 4 wird eingewechselt. Mit Satz N14 wird der Bearbeitungszyklus (Makro 3620500) ausgeführt. Nachdem der Bearbeitungszyklus beendet ist, werden die Koordinaten von Makro 3620500 um 60° im Gegenuhrzeigersinn gedreht. Mit Satz N28 wird der Zyklus fünfmal wiederholt und gedreht (Hinweis: wenn in diesem Satz N2=27 weggelassen wird, bleibt die Wiederholanweisung wirksam).

Werkzeug 3 wird eingewechselt. Mit Satz N32 wird dem E-Parameter Nr. 1 der Wert 3620502 zugeordnet. Der Ablauf für die Nachbearbeitung der Kontur erfolgt in der gleichen Weise wie vorher beschrieben.

Mit Satz N35 wird das Werkzeug auf Z100 zurückgezogen und der Programmablauf beendet.

Bespiel 2 Gespiegelte Tasche



A: Programmierte Tasche

```
N3620513 (SPIEGELN EINER TASCHE)
N1 G17
N2 G54
N3 G195 X-150 Y-110 Z0 I300 J220 K-10
N4 G99 X-145 Y-105 Z0 I290 J210 K-10
N5 G200
N6 T31 M67 (BOHRERRADIUS 4 mm)
N7 G81 Y1 Z-5 F500 S1000 M3
N8 E1=3620501
N9 G22 N=E1
```

```
N10 G73 X-1
N11 G14 N1=9
N12 G73 Y-1
N13 G14 N1=9
N14 G73 X1
N15 G14 N1=9
N16 G73 Y1
N17 T4 M6 (SCHRUPPFRÄSERRADIUS 3 mm)
N18 S1800 M3
N19 G201 Y0.1 Z-5 B1 I60 N1=3620500 N2=3620501 F1000 F2=500
N30 G203 X75 Y50 Z0 N1=3620502
N21 G1 X120
N22 G3 X125 Y55 R5
N23 G1 Y95
N24 G3 X120 Y100 R5
N25 G1 X30
N26 G3 X25 Y95 R5
N27 G1 Y55
N28 G3 X30 Y50 R5
N29 G1 X75 Y50
N30 G204
N31 G202
N32 E1=3620500
N33 G14 N1=10 N2=16
N34 T3 M6 (SCHLICHTFRÄSERRADIUS 2,5 mm)
N35 S2000 M3
N36 E1=3620502
N37 G14 N1=9 N2=16
N38 G0 Z100 M30
```

Erläuterung:

Die CNC verarbeitet erst die Sätze N3 und N4, die eine grafische Simulation des Teileprogrammablaufs definieren.

Danach werden die Makros berechnet (die Sätze N5 und N19...N31 werden ausgeführt. Nachfolgende Makros werden erzeugt:

- Makro Nr. 3620500 für den Bearbeitungszyklus
- Makro Nr. 3620501 für die Startpunkte
- Makro Nr. 3620502 für den Nachbearbeitungszyklus.

Werkzeug 31 wird eingewechselt und mit der Funktion G81 wird ein Bohrzyklus definiert. Die Steuerung wird mit Hilfe der E-Parameter Nr. 1 und der G22-Funktion auf das Makro 3620501 übertragen. Die ersten Startpunkte werden gebohrt.

Mit den Sätzen N10 bis N16 werden die Koordinaten der Startpunktemakros um die X- und Y-Achse gespiegelt und es wird das Makro nach jeder Spiegelung abgearbeitet. Mit G22 wird die Steuerung auf das Makro übertragen und mit G14 wird der Satz N9 einmal wiederholt.

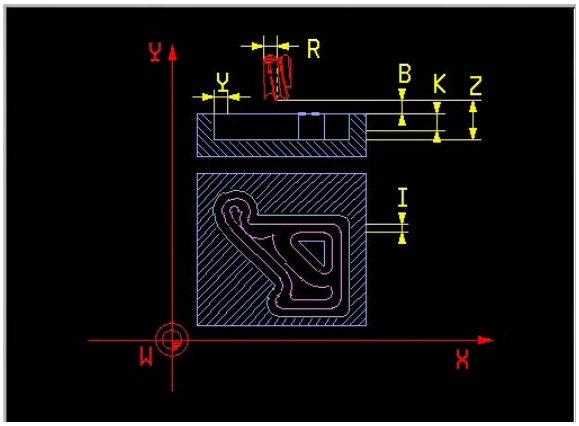
Werkzeug 4 wird eingewechselt nachdem die Tasche viermal bearbeitet ist. Mit Satz N32 wird dem E-Parameter Nr. 1 der Wert 3620500 zugeordnet. Mit Satz N33 werden die Sätze N10 bis N16 wiederholt. Es wird das Bearbeitungsmakro einmal ausgeführt, anschließend gespiegelt und wiederholt, in der gleichen Weise wie für das Startpunktemakro.
Werkzeug 3 wird eingewechselt. Mit Satz N36 wird dem E-Parameter Nr. 1 der Wert 3620502 zugeordnet. Der Ablauf für die Nachbearbeitung der Kontur erfolgt in der gleichen Weise wie vorher beschrieben.
Mit Satz N38 wird das Werkzeug auf Z100 zurückgezogen und der Programmablauf beendet.

5.76 G201 Anfang Taschenkonturzyklus

Eintragen technologischer Daten zum Berechnen der Taschenzyklen. Die Fräsbearbeitung der Tasche beginnt an diesem Satz.

Format

G201 N1=.. Z.. {N2=..} {Y..} {B..} {R..} {I..} {J..} {K..} {F..} {F2..}



G	Konturtaschenfräszyklusanfang
Y	Bearbeitungsaufmaß
Z	Gesamte Taschentiefe
B	Sicherheitsabstand
I	Schnittbreite des Fräsers in %
J	1=Gleichlauf, -1=Gegenlauf
K	Zustelltiefe
R	WZ-Radius für Berechnung
N1=	Makronummer für Ausfräsen
N2=	Startpunkt Makronummer

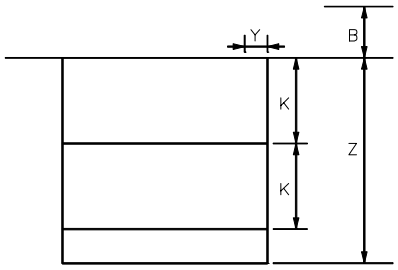
N1= Die Nummer der Bearbeitungsmakros zum Fräsen der Tasche. Diese Nummer muss programmiert werden.

N2= Die Nummer des Startpunktemakros.

Y Bearbeitungsaufmaß die für die Nachbearbeitung auf der Kontur zurückbleiben soll. Das Y-Wort ist vorzeichenlose. Wenn Y nicht programmiert ist, wird als Standardwert Y=0 verwendet.

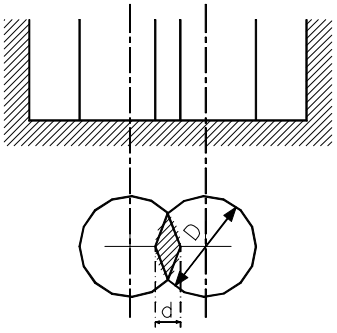
Z Die Gesamttiefe der Tasche.
Die Tiefe wird gemessen von der Koordinate der Werkzeugachse im G203-Satz (entspricht der Lage der Taschenoberfläche).
Ein Z-Wort mit negativem Wert stellt die Tiefe in der negativen Richtung der Werkzeugachse dar, eine Z-Wort mit positivem Wert die Tiefe in der positiven Richtung.
Im Satz mit der G201-Funktion muss immer ein Z-Wort enthalten sein.

B Sicherheitsabstand oberhalb der Tasche.
Der Abstand wird gemessen von den Koordinaten der Werkzeugachse im G203-Satz.
Ein B-Wort mit positivem Wert stellt der Sicherheitsabstand in der positiven Richtung der Werkzeugachse dar, ein B-Wort mit negativem Wert der Sicherheitsabstand in der negativen Richtung. Das B-Wort und das Z-Wort müssen immer entgegengesetzte Vorzeichen haben.
Wenn B nicht programmiert ist, wird als Standardwert B=0 verwendet.
Mit dem B-Wort wird die Position in der Werkzeugachse definiert, an der die Vorschubbewegung zum Eintritt in die Tasche an jedem Startpunkt beginnt. Am Ende des Arbeitsgangs wird das Werkzeug auf die im B-Wort angegebene Position oberhalb der Taschenoberfläche zurückgezogen.



R Der für die Berechnung der Fräserbahnen verwendeten Fräserradius. Wenn R nicht programmiert ist, wird für die Berechnung der Werkzeugbahnen nun der Werkzeugradius des aktiven Werkzeuges verwendet. Ist kein Werkzeug aktiv, wird eine Fehlermeldung am Bildschirm ausgegeben.

I Die Schnittbreite des Fräsers in %. Mit dem I-Wort wird der Teil (in %) des Fräserdurchmessers definiert, der beim Fräsen des Materials im Eingriff ist. Es könne ganzzahlige Werte von 1 bis 100 entsprechend 1% bis 100% programmiert werden.
Wenn I nicht programmiert ist, wird der unter MC 720 gespeicherte Wert verwendet.



D= Schaftfräserdurchmesser
d= Überlappungsbreite
I = 100 (1- (d/D)

J Die Bewegungsrichtung für die Grobbearbeitung (Schruppbearbeitung).
J1 (Standardwert): es wird im Gegenuhrzeigersinn grobbearbeitet.
J-1 : es wird im Uhrzeigersinn grobbearbeitet.

K Die Schnitttiefe pro Bahn. Das K-Wort ist vorzeichenlos. Die letzte Zustelltiefe für den letzten Fräsdurchgang kann kleiner sein als der K-Wert. Wenn der K-Wert größer ist als der Z-Wert oder wenn K nicht angegeben ist, so wird der Z-Wert verwendet, d.h. der Wert K =Z

F Der Vorschub beim Fräsen.
Ist F nicht programmiert worden, wird der zuletzt programmierte Vorschub verwendet.

F2= Der Vorschub bei der Bewegung zur nächsten Bearbeitungsebene. Wenn die Löcher vorgebohrt sind, kann ein größerer Wert verwendet werden. Ist F2= nicht programmiert worden, wird der zuletzt programmierte Vorschub verwendet.

Beim Ausführen den G201-Funktion werden den Funktionen G90, G40 und G63 automatisch aktiviert. G90 muss aktiv sein, da in den erzeugten Makros Absolutmaße verwendet werden und die erste Position der Taschenkonturdefinition (G203-Satz) Absolutmaße darstellen muss.

5.76.1.1 Makros für universellen Taschenzyklus

Startpunktemakro

Die Steuerung kann ein Startpunktemakro erzeugen. Es enthält die Punkte, an denen der Fräser in das Material eindringt, zum Ausräumen der Tasche (diese Punkte werden von der Steuerung errechnet). Der Teileprogrammierer kann veranlassen, dass an diesen Positionen ein Loch gebohrt wird, so da der Fräser nicht in Richtung der Werkzeugachse fräsen muss.

Das von der CNC erzeugte Makro hat folgende Form:

N (ist N2-Wort im G201-Satz)	
N1 G90	Absolutmaßprogrammierung
N2 G79 X.. Y.. Z..	Aktivieren: vorher definierter Bohrzyklus
N3 G79 X.. Y.. Z..	
N4 G79 X.. Y.. Z..	Abhängig von Anzahl der Eintrittsbohrungen

Die Position in der Bearbeitungsebene XY (G17), XZ (G18) bzw. YZ (G19) wird mit den Koordinaten des Achsensystems angegeben, in dem die Tasche beschrieben wurde. Die Werkzeugachse Z (G17), Y (G18) bzw. X (G19) wird im G203-Satz der Taschenkontur angegeben.

Nach der Ausführung des Startpunktemakros wird G90 wirksam.
Das Startpunktemakro wird gleichzeitig mit dem Bearbeitungsmakro erzeugt.

Das Teileprogramm könnte so aussehen:

```
N9900
N1 G200
:
N90 T1 M6 (Bohrer)
N100 G81 X.. Y.. Z.. B.. F.. S.. M3
N110 G22 N=9902
:
N200 G201 Z.. N1=9901 N2=9902
:                          \
:                           > Beschreibung der Tasche (einschließlich Inseln)
:                          /
N300 G202
```

Der Zyklus zum Vorbohren der Startpunkte ist im Satz N100 definiert. Das Startpunktemakro wird im Satz N110 aufgerufen. Der Zyklus im Satz N100 wird an den Startpunkten ausgeführt.

Bearbeitungsmakro

Das Bearbeitungsmakro wird von der Steuerung erzeugt und beinhaltet alle Bewegungen die zum Ausräumen einer Tasche erforderlich sind. Das Makro wird aufgerufen, wenn die G201-Funktion ausgeführt wird. Nach Beendigung der Makroausführung mit der G202-Funktion werden G40 und G90 automatisch aktiviert.

Das nachfolgende Beispielprogramm enthält ein Makro mit Taschenzyklus.

```
N (ist N1-Wort im G201-Satz)
N1 G40                          Keine Radiuskorrektur
N2 G90                          Absolutmaßprogrammierung
N3 G0 X.. Y.. Z..               Werkzeug fährt auf Startpunkt
N4 G91                          Inkrementalmaßprogrammierung
N5 G1 Z.. F..                   Werkzeug wird auf Tiefe gefahren
N6 G90                          Absolutmaßprogrammierung
N7 F..                          Vorschub
:                               \
:                               >       Tasche wird gefräst
:                               /
N99
N100 G91
N101 G0 Z..                     Werkzeug wird zurückgezogen
N102 G90                        Absolutmaßprogrammierung
N103 G0 X.. Y..                 Werkzeug fährt auf Startpunkt zurück
N104 G14 N1=4 N2=103 J..        Taschenfräsen wird wiederholt
N105 G91                        Inkrementalmaßprogrammierung
N106 G1 Z.. F..
N107 G14 N1=6 N2=99             Letzter Schnitt
N108 G0 Z..                     Werkzeug wird aus Werkstück zurückgezogen
```

5.76.1.2 Makro zur Nachbearbeitung einer Taschenkontur

Das Makro zur Nachbearbeitung der Taschenkontur wird von der Steuerung erzeugt. Das Makro beinhaltet alle Bewegungen, einschließlich eines zur Nachbearbeitung der Taschenkontur erforderlichen kreisförmigen oder linearen Ein- und Austritts.

Eintrittspunkt

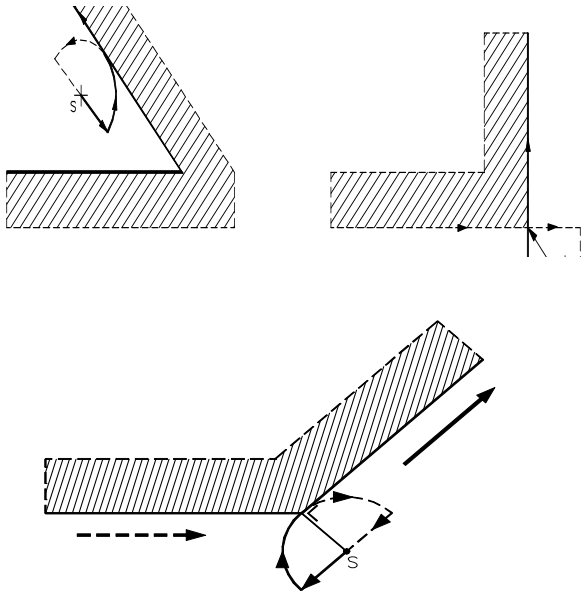
Der Eintrittspunkt S wird von der Steuerung bestimmt. Dieser Punkt liegt immer in der Nähe des Anfangspunktes der Tasche und im gleichen Abstand (d) zur ersten und letzten Seite.

Die CNC berechnet unterschiedliche Eintrittspunkte, je nachdem welches Konturelement zuerst vom Werkzeug angefahren werden soll. Zur Vermeidung einer Kollision zwischen Werkzeug und Werkstück muss der Programmierer die richtigen Werkzeugmaße bestimmen, sowie die Reihenfolge in der die Konturelemente angegeben sind.

Die CNC errechnet den Eintrittspunkt S folgendermaßen:

Abstand d = Faktor * Radius:100
Faktor = der unter MC719 gespeicherten Zahlenwert (zwischen 101...200)
Radius = Radiusangabe im G201-Satz oder, wenn der Radius nicht programmiert ist, der während der G201-Satzes aktiven Radius

Innerhalb des Kreises mit "S" als Mittelpunkt und "Abstand" als Radius ist kein Konturelement einer Insel oder Tasche zulässig.
Wenn der Punkt S nicht errechnet werden kann, gibt die CNC eine Fehlermeldung aus.

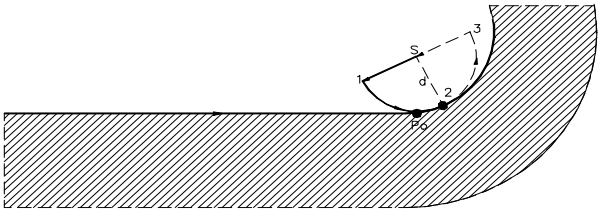


Die Eintrittsbewegung ist linear, wenn die erste und die letzte Bewegung auch linear sind und der dazwischenliegende Winkel => 270° ist (der Winkel wird in der Tasche gemessen).
Für alle anderen Fälle gilt eine kreisförmige Eintrittsbewegung.

Wenn für die Nachbearbeitung ein anderes Werkzeug eingesetzt wird, so muss der Programmierer darauf achten, dass das Werkzeug nicht mit der Kontur kollidieren kann.

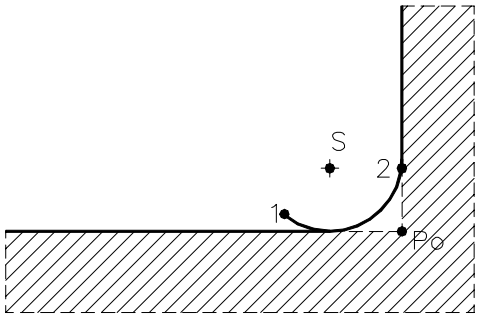
Allgemeines Format des Makros für einen Kreisförmigen Eintritt

Der Eintritt in die Kontur erfolgt über einen Viertelkreis mit Mittelpunkt S und einem Radius, der dem Abstand zwischen S und der Kontur entspricht.



d = Faktor * Radius :100

Ein Problem ergibt sich, wenn der Startpunkt des Eintrittskreises auf der Bahn der letzten Kontur liegt. Das Werkzeug wurde dann die Konturfläche leicht berühren. Um dies zu vermeiden wird der Startpunkt 1 automatisch von der CNC verschoben.



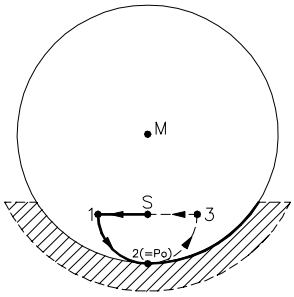
In diesem Beispiel beginnt der Eintrittskreis 120° vor Punkt 2.

Normalerweise kann eine Taschenseite in einem Schritt bearbeitet werden. Wenn dies nicht möglich ist, kann der Programmierer mit Hilfe von Nullpunktverschiebungen die Seite in mehreren Schritten Fertigbearbeiten.

Nach der Ausführung des Makros werden G0, G40 und G90 aktiviert.

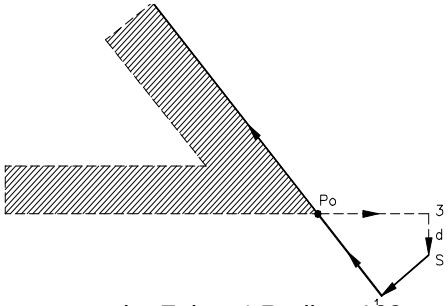
Kreisförmige Taschenkontur

Für eine kreisförmige Taschenkontur gilt eine andere Berechnung des Eintrittspunktes S.



In diesem Fall liegt Punkt S auf der Geraden M Po, im errechneten Abstand von Po. Der Eintritt in die Taschenkontur erfolgt in Punkt Po (= Punkt 2). Die Drehrichtung beim Ein- und Austritt entspricht der programmierten Drehrichtung für die Kontur.

Lineare Eintrittsbewegungen



d = Faktor * Radius :100

Note Nach der Ausführung des Makros werden G0, G40 und G90 aktiviert.

5.76.1.3 Ablauf der Makros an der Maschine

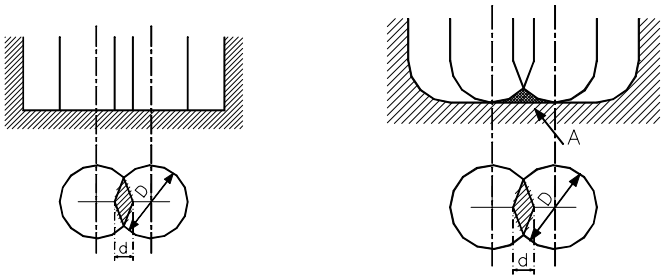
1. Startpunktemakro
   Dieses Makro läuft normal und ohne Einschränkungen ab.

2. Bearbeitungsmakro
   Auch dieses Makro läuft normal ab. Es kann aber vorkommen, dass Material zurückbleibt. Zwei Ursachen sind dafür verantwortlich:
   (i) Während der konturparallelen Bearbeitung können beim Wechsel der Werkzeugbewegungsrichtung zwischen zwei parallelen Bahnen kleine Flächen unbearbeitet zurückbleiben. Gleiches kann bei Konturrundungen auftreten.

   Die Lösung zu diesem Problem ist folgende:
   a. Für parallele Bewegungen: eine größere Überlappung zwischen den parallelen Bewegungen verwenden.
   b. Für Konturverengungen: ein Werkzeug mit kleinerem Durchmesser verwenden.

   (ii) Durch die Form des Fräsers kann Material auf dem Boden zurückbleiben. Normalerweise sorgt der Parameter für die Schnittbreite (I-Wort im G201-Satz) dafür, dass zwischen den Bahnen kein Material zurückbleibt. Je größer der Wert der I-Adresse, desto größer die Wahrscheinlichkeit, dass Material auf dem Boden zurückbleibt.

Bei einem Wert von 50% bleibt bei Anwendung eines Schaftfräsers kein Material auf dem Taschenboden zurück. Fräser mit runden Kanten erfordern jedoch andere I-Werte, da die Radien der Kanten verschieden sind.



Schaftfräser Fräser mit runder Stirn

D= Fräserdurchmesser
d= Überlappungsbreite
A= Zurückgebliebenes Material

3 Makros für die Nachbearbeitung

Für die Radiuskorrektur wird der Radius des aktiven Werkzeugs verwendet. Es ist darauf zu achten, dass sich der Fräser frei bewegen kann, ohne dass die Taschenkontur verletzt wird. Die Makros laufen normal ab.

Hinweise und Verwendung

Die Funktion G201 und die Abschlussfunktion G202 müssen beide im gleichen Programm oder Makro stehen.

Zwischen G201 und G202 dürfen nur folgende Funktionen programmiert werden:
G203, G204, G205, G206 mit Konturbeschreibung, G207 und G208

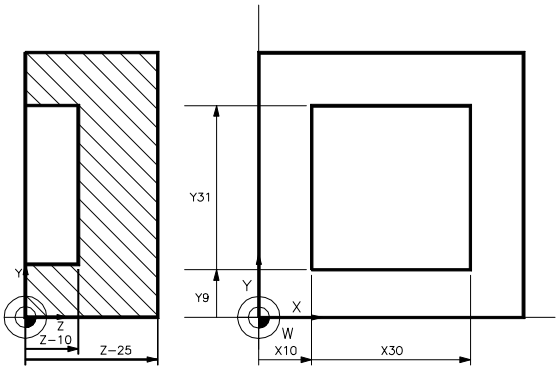
Zwischen G201 und G202, dürfen nachfolgende Funktionen nicht verwendet werden:
- Nullpunktverschiebungen, insbesondere G92/G93 und gespeicherte Nullpunkt-Verschiebungen (G51...G59, G54 I[Nr.])
- Achsendrehung (G92, G93)
- Spiegeln oder Vergrößern/Verkleinern (G72, G73)
- Definition und Aktivierung von Festzyklen
- Messzyklen
- Ebenenauswahl (G17, G18, G19)
- Punktedefinition (G78)
- Spiraleninterpolation
- Werkzeugwechsel (M6, M66, M67)
- Makro- (G22) oder Programmaufruf (G23)
- Satz- und Programmteilwiederholung (G14)
- Bedingter Sprungbefehl (G29)

Die Verwendung von E-Parametern ist weder in den Konturbeschreibungen noch im G201-Satz erlaubt.

Beispiele

Hinweis: Für die folgenden Beispiele wird angenommen, dass G17 aktiv ist.

Beispiel 1 Rechteck



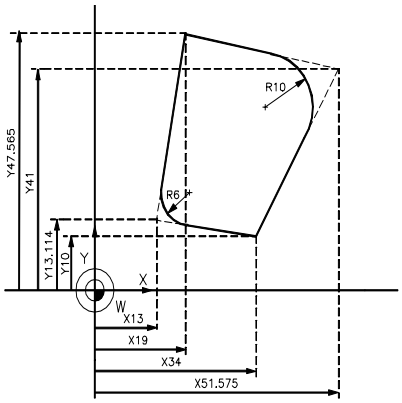
Programmierung kann auf zwei Weisen getan werden:

N.. G201 N1=.. Z-10
N.. G203 X10 Y9 Z0 N1=9800

absolut	inkrementell
N.. X40	N.. G91
	N.. X30
N.. Y40	N.. Y31
N.. X10	N.. X-30
N.. Y9	N.. Y-31

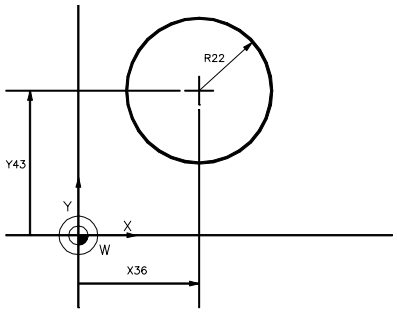
N.. G204
N.. G202

Beispiel 2 Viereck mit Rundungen



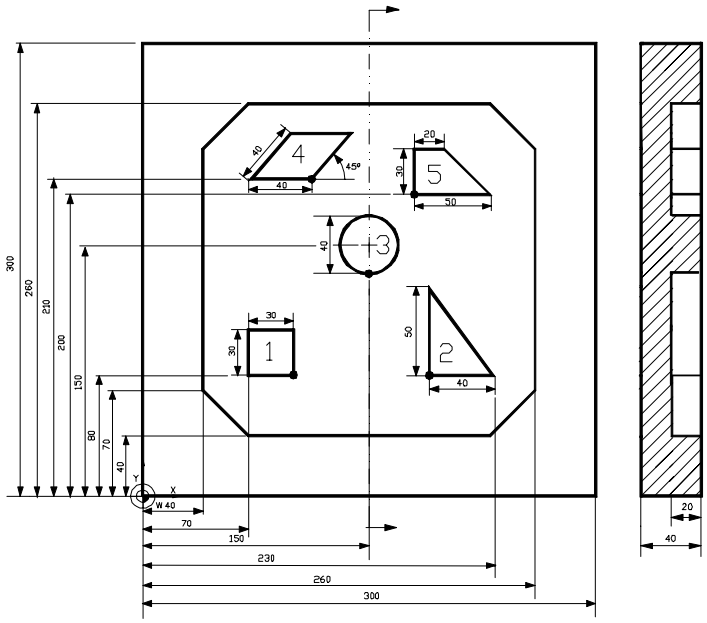
N.. G201 N1=.. Z-10
N.. G203 X34 Y10 Z0
N.. G64
N.. G1 X51.575 Y41
N.. G3 R10
N.. G1 X19 Y47.565
N.. G1 X1=13 Y1=13.114
N.. G3 R6
N.. G1 X34 Y10
N.. G63
N.. G204
N.. G202

Beispiel 3 Vollkreis



N.. G201 N1=.. Z-10
N.. G203 X36 Y21 Z0
N.. G3 I36 J43
N.. G204
N.. G202

Beispiel 4 Tasche mit Inseln



N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R10)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R8)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=1000 N1=9991 N2=9992
:
N37 G202

5.77 G202 Ende Taschenkonturzyklus

Beenden des Taschenkonturzyklus.

Format

G202

Hinweise und Verwendung

Die Funktion G201 und die Abschlussfunktion G202 müssen beide im gleichen Programm oder Makro stehen.

Zwischen G201 und G202 dürfen nur folgende Funktionen programmiert werden:
G203, G204, G205, G206 mit Konturbeschreibung, G207 und G208

Zwischen G201 und G202, dürfen nachfolgende Funktionen nicht verwendet werden:
- Nullpunktverschiebungen, insbesondere G92/G93 und gespeicherte Nullpunkt-Verschiebungen (G51...G59, G54 I[Nr.])
- Achsendrehung (G92, G93)
- Spiegeln oder Vergrößern/Verkleinern (G72, G73)
- Definition und Aktivierung von Festzyklen
- Messzyklen
- Ebenenauswahl (G17, G18, G19)
- Punktedefinition (G78)
- Spiraleninterpolation
- Werkzeugwechsel (M6, M66, M67)
- Makro- (G22) oder Programmaufruf (G23)
- Satz- und Programmteilwiederholung (G14)
- Bedingter Sprungbefehl (G29)

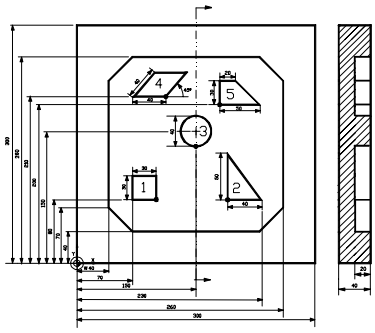
Abschluss der gesamten Taschenbeschreibung. Nachdem die Tasche ausgeräumt ist, wird die Ausführung des Teileprogramms fortgesetzt, und zwar mit dem Satz der dem G202-Satz unmittelbar folgt.

Bei G202 wird das Berechnen von universellen Taschenzyklen beendet. Beim nächsten G200 wird die Berechnung fortgesetzt.

Beim Ausführen von G202 werden G0, G40, G63 und G90 automatisch aktiviert.

Nach der Taschenbeschreibung muss das Programm mit einer absoluten Position fortgesetzt werden.

Beispiel Tasche mit Inseln



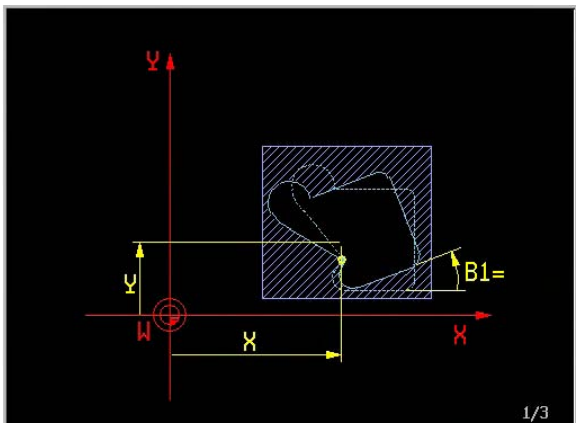
N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R10)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R8)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=100 N1=9991 N2=9992
N12 G203 X40 Y40 Z0 N1=9993
N13 G208 X220 Y220 I30 (Taschenkontur)
N14 G204
N15 G205 X100 Y80 N1=9994
N16 G208 X-30 Y30 J-1 (Insel 1)
N17 G206
N18 G205 X190 Y80 N1=9995
N19 G91
N20 Y50 (Insel 2)
N21 X40 Y-50
N22 G90
N23 G206
N24 G205 X150 Y130 N1=9996
N25 G2 I150 J150 (Insel 3)
N26 G206
N27 G205 X110 Y210 N1=9997
N28 G208 X-40 Y40 J-1 B1=135 (Insel 4)
N29 G206
N30 G205 X180 Y200 N1=9998
N31 G91
N32 Y30
N33 X20 (Insel 5)
N34 X30 Y-30
N35 G90
N36 G206
N37 G202
N38 T4 M6 (Schlichten der Tasche, Fräser R8)
N39 F200 S2200 M3 |
N40 G22 N=9993 |
N41 G22 N=9994 |
N42 G22 N=9995 | (Nachbearbeitung)
N43 G22 N=9996 |
N44 G22 N=9997 |
N45 G22 N=9998 |
N46 M30

5.78 G203 Anfang der Taschenkonturbeschreibung

Anfang des Taschenkonturzyklus

Format

G203 X.. Y.. Z.. {B1=..} {N1=...}



G	Konturtaschenbeschreibungsanfang
X	Startpunkt in X
Y	Startpunkt in Y
Z	Startpunkt in Z
P	Punktedefinitionsnummer
N1=	Makronummer für Nachbearbeitung
B1=	Rotationswinkel Taschenkontur
B2=	Startpunkt Polarwinkel
L2=	Startpunkt Polarlänge
P1=	Punktedefinitionsnummer

N1= Nummer der Makros zur Nachbearbeitung der Taschenkontur.
Ist das Wort N1=.. nicht programmiert worden, wird kein Makro erzeugt.

B1= Drehung der Taschenkontur um den Punkt im G203-Satz. Eventuelle Inseln werden nicht gedreht.

Hinweise und Verwendung

Die Beschreibung der Taschenkontur beginnt mit der Angabe der Position des ersten Punktes. Auch die Nachbearbeitung der Kontur beginnt an diesem Punkt.

Der Anfangspunkt kann mit absoluten kartesischen Koordinaten definiert werden, die auf den Programmnullpunkt W bezogen sind, aber auch mit absoluten Polarkoordinaten (B2=.. und L2=..). Die Lage lässt sich auch mit Hilfe eines vordefinierter Punktes (G78) programmieren.

Die Lage der Werkstückoberfläche wird mit Koordinatenwerten der nachfolgenden Werkzeugachsen definiert: G17 Z-Achse, (G18) X-Achse, (G19) Y-Achse.

Die Werkzeugachsenkoordinaten müssen immer im G203-Satz enthalten sein.

Beim Ausführen von G203 werden G1, G63 und G90 automatisch aktiviert.

Zur Beschreibung der Konturelemente können alle Möglichkeiten der Steuerung zur Angabe von geradlinigen und kreisförmigen Elementen genutzt werden.

Die Taschenkontur muss geschlossen sein, andernfalls wird die Kontur mit einer Geraden vom Endpunkt zum Anfangspunkt geschlossen.

Absolute oder Inkrementelle Koordinaten sind in der Konturbeschreibung erlaubt. Die Programmierung erfolgt über G90 oder G91.

Die Geometriefunktion (G64) kann verwendet werden. Hier gelten die gleichen Bedingungen wie für die Programmierung einer geometrischen Kontur. Die wichtigste davon ist, dass zwischen G64 und G63 lediglich absolute Koordinaten verwendet werden müssen.

Nur Achsen in der Hauptebene dürfen programmiert werden. Die Nachbearbeitung kann von der Seitenmitte aus gestartet werden. Dazu wird der Startpunkt der Taschenzyklusbeschreibung in der Seitenmitte gelegt.

Das Programm beginnt die Nachbearbeitung am Startpunkt der Konturbeschreibung und die Nachbearbeitung wird in der gleichen Folge ausgeführt wie die Konturbeschreibung.

Zwischen G203 und G204 dürfen nur folgende Funktionen programmiert werden:

G1, G2, G3, G208, G63, G64, G90 und G91
Die Bewegungen G1, G2/G3 beschränken sich auf die Hauptebene. Werkzeugachsen- und Drehachsenkoordinaten sind nicht erlaubt.
Die Funktionen G63/G64 und G90/G91 sollten allein im Programmsatz stehen, z.B.
N10 G64
N20 X... Y... : erlaubt
N10 G64 X... Y... : nicht erlaubt

Die Funktionspaare G203/G204 müssen im gleichen Programm oder Makro stehen.

Der erste Punkt einer Konturbeschreibung muss in einem G203-Satz angegeben sein.

In einer Kontur können definierte Punkte verwendet werden; eine Punktedefinition (G78) ist aber nicht erlaubt. Die Punkte müssen vor dem G200-Satz definiert werden.

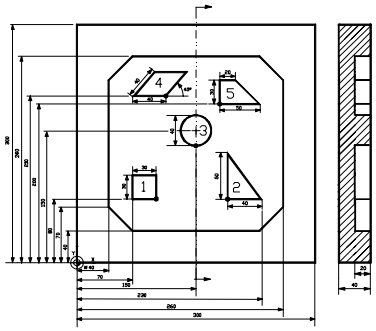
Der Taschengrund muss parallel zur Bearbeitungsebene verlaufen, d.h. parallel zur XY-Ebene (G17), XZ-Ebene (G18) oder YZ-Ebene (G19). Eine geneigte oder gewölbte Bodenfläche ist nicht erlaubt.

Die Taschenseiten müssen senkrecht zum Taschengrund stehen.
Zwei Elemente der gleichen Tasche dürfen einander nicht schneiden oder tangieren.

Beim Schlichten muss der Programmierer darauf achten, dass er den Werkzeugdurchmesser kleiner wählt, als den Abstand der kleinsten Engstelle in der Tasche des Werkstückes. Konturverletzungen bei der Schlichtbearbeitung werden von der Steuerung nicht erkannt.

Die Regeln welche für die Bewegungen G1 und G2/G3 gelten, sind gleichermaßen gültig für die gleichartigen Bewegungen im Taschenzyklus.
Wenn die Geometriefunktion (G64) aktiv ist, können nur absolute (G90) Koordinaten verwendet werden und es kann nur ein vorher definierter (G78) Punkt in einem Programmsatz enthalten sein.

Beispiel Tasche mit Inseln



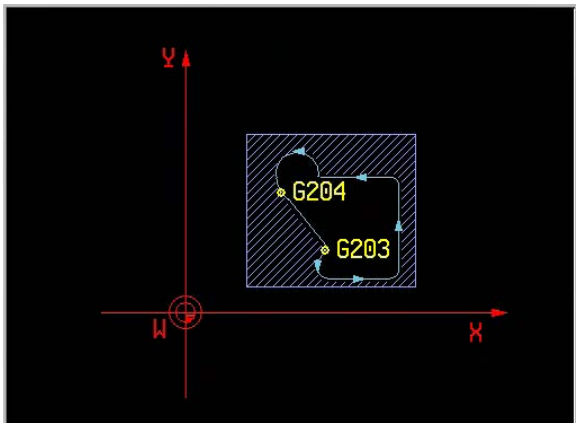
N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R10)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R8)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=100 N1=9991 N2=9992
N12 G203 X40 Y40 Z0 N1=9993
:
N14 G204
N37 G202

5.79 G204 Ende der Taschenkonturbeschreibung

Beendet die Beschreibung der Taschenkontur.

Format

G204



Hinweise und Verwendung

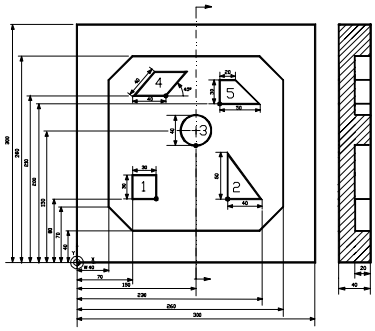
G204 darf nur zwischen G201 und G202 programmiert werden.

Zwischen G203 und G204 dürfen nur folgende Funktionen programmiert werden:

G1, G2, G3, G208, G63, G64, G90, G91
Die Bewegungen G1, G2/G3 beschränken sich auf die Hauptebene. Werkzeugachsen- und Drehachsenkoordinaten sind nicht erlaubt.
Die Funktionen G63/G64 und G90/G91 sollten allein im Programmsatz stehen,
z.B.N10 G64
N20 X... Y... : erlaubt
N10 G64 X... Y... : nicht erlaubt

Die Funktionspaare G203/G204 müssen im gleichen Programm oder Makro stehen.

Beispiel Tasche mit Inseln



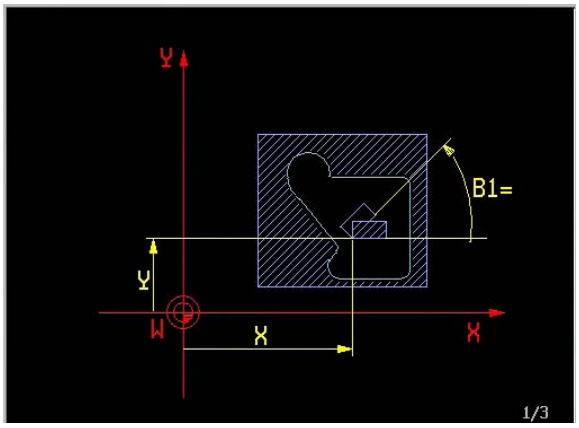
N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R10)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R8)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=100 N1=9991 N2=9992
N12 G203 X40 Y40 Z0 N1=9993
N13 G208 X220 Y220 I30 (Taschenkontur)
N14 G204
:
N37 G202

5.80 G205 Anfang der Inselkonturbeschreibung

Anfang der Inselkonturbeschreibung.

Format

G205 X.. Y.. {N1=...}



G	Inselkonturbeschreibungsanfang
X	Startpunkt in X
Y	Startpunkt in Y
P	Punktedefinitionsnummer
N1=	Makronummer für Nachbearbeitung
B1=	Rotationswinkel Inselkontur
B2=	Startpunkt Polarwinkel
L2=	Startpunkt Polarlänge
P1=	Punktedefinitionsnummer

N1= Nummer der Makros zur Nachbearbeitung der Inselkontur.
Ist das Wort N1=.. nicht programmiert worden, wird kein Makro erzeugt.

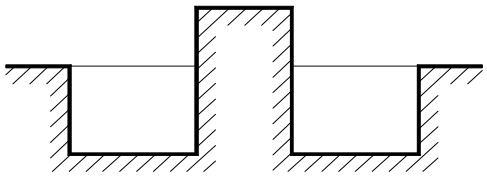
B1= Drehung der Taschenkontur um den Punkt im G203-Satz. Eventuelle Inseln werden nicht gedreht.

Beschreibung einer Inselkontur

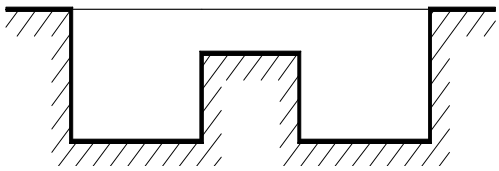
Die Kontur einer Insel wird in der gleichen Weise beschrieben wie die Kontur einer Tasche. Die Beschreibung beginnt mit G205 und der absoluten Startposition der Insel.

Die absolute Position wird beschrieben mit:
- entweder kartesischen Koordinaten
- oder polaren Koordinaten
- oder einem definierten Punkt.

Die Werkzeugachse darf nicht programmiert werden. Die CNC nimmt an, dass die Insel- und die Taschenoberfläche gleich hoch sind.



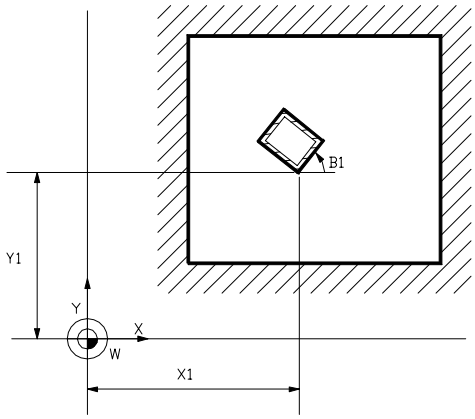
Wenn die Insel über die Taschenoberfläche hinausragt, so kann mit dem B-Wort im G201-Satz eine Kollision zwischen Fräser und Werkstück während der Bewegung von einem zum anderen Startpunkt vermieden werden.
Wenn die Inseloberfläche unter der Taschenoberfläche liegt, so muss der Teileprogrammierer darauf achten, dass die Insel nach Ausräumen der Tasche auf die richtige Höhe gebracht wird.



G205 veranlasst die Aktivierung von G1, G63 und G90.
Die Konturbeschreibung wird mit G206 abgeschlossen.

Für eine Beschreibung der Insel-Anfahrbewegungen siehe G203 (Taschenkonturen)

Drehung einer Insel um den Startpunkt



Das Wort B1=.. im G205-Satz gibt an, dass die Insel um den Startpunkt (X1; Y1) um den programmierten Winkel gedreht wird.

Die Programmierung lautet:
G205 X (=X1) Y (=Y1) B1= (=B1) N1=..
: \
: > Inselkontur
: /
G206

Hinweise und Verwendung

Zwischen G205 und G206 dürfen nur folgende Funktionen programmiert werden:
G1, G2, G3, G208, G63, G64, G90 und G91
Die Bewegungen G1, G2/G3 beschränken sich auf die Hauptebene. Werkzeugachsen- und Drehachsenkoordinaten sind nicht erlaubt.
Die Funktionen G63/G64 und G90/G91 sollten allein im Programmsatz stehen, z.B.

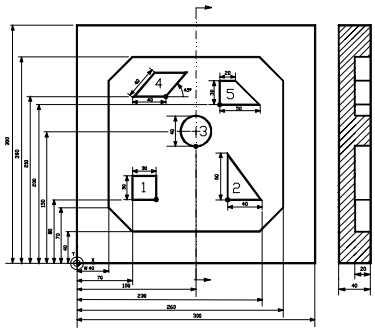
N10 G64
N20 X... Y... : erlaubt

N10 G64 X... Y... : nicht erlaubt

Die Funktionspaare G205/G206 müssen im gleichen Programm oder Makro stehen.

Die Kontur einer Insel muss geschlossen sein.
Zwei Inseln dürfen einander nicht schneiden oder tangieren
Inseln müssen in der Tasche liegen und dürfen die Seiten der Tasche nicht schneiden oder tangieren
Die Seiten einer Insel müssen senkrecht zur Bodenfläche stehen
Eine Insel darf nicht von einer anderen Insel eingeschlossen sein.

Beispiel Tasche mit Inseln



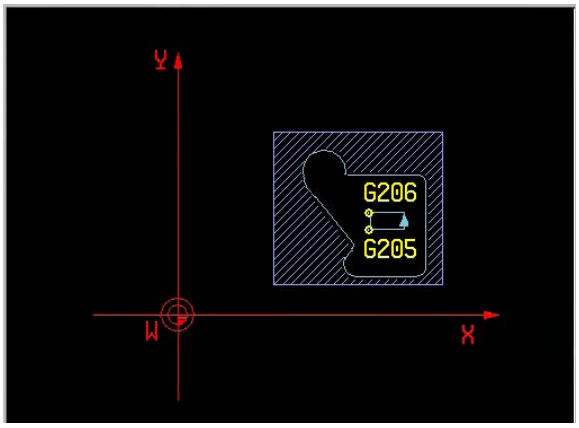
```
N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R8)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R10)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=100 N1=9991 N2=9992
N12 G203 X40 Y40 Z0 N1=9993
N13 G208 X220 Y220 I30                (Taschenkontur)
N14 G204
N15 G205 X100 Y80 N1=9994
N16 G208 X-30 Y30 J-1                 (Insel 1)
N17 G206
N18 G205 X190 Y80 N1=9995
N19 G91
N20 Y50                               (Insel 2)
N21 X40 Y-50
N22 G90
N23 G206
N24 G205 X150 Y130 N1=9996
N25 G2 I150 J150                      (Insel 3)
N26 G206
N27 G205 X110 Y210 N1=9997
N28 G208 X-40 Y40 J-1 B1=135          (Insel 4)
N29 G206
N30 G205 X180 Y200 N1=9998
N31 G91
N32 Y30
N33 X20                               (Insel 5)
N34 X30 Y-30
N35 G90
N36 G206
N37 G202
N38 T4 M6 (Schlichten der Tasche, Fräser R8)
N39 F200 S2200 M3                     |
N40 G22 N=9993                        |
N41 G22 N=9994                        |
N42 G22 N=9995                        | (Nachbearbeitung)
N43 G22 N=9996                        |
N44 G22 N=9997                        |
N45 G22 N=9998                        |
N46 M30
```

5.81 G206 Ende der Inselkonturbeschreibung

Beenden der Inselkonturbeschreibung.

Format

G206

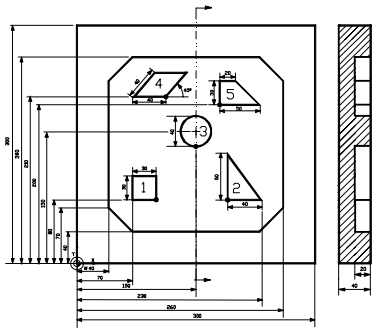


Hinweise und Verwendung

Zwischen G205 und G206 dürfen nur folgende Funktionen programmiert werden:
G1, G2, G3, G208, G63, G64, G90 und G91

Die Funktionspaare G205/G206 müssen im gleichen Programm oder Makro stehen.

Beispiel Tasche mit Inseln



```
N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R10)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R8)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=100 N1=9991 N2=9992
N12 G203 X40 Y40 Z0 N1=9993
N13 G208 X220 Y220 I30          (Taschenkontur)
N14 G204
N15 G205 X100 Y80 N1=9994
N16 G208 X-30 Y30 J-1           (Insel 1)
N17 G206
N18 G205 X190 Y80 N1=9995
N19 G91
N20 Y50                         (Insel 2)
N21 X40 Y-50
N22 G90
N23 G206
N24 G205 X150 Y130 N1=9996
N25 G2 I150 J150                (Insel 3)
```

N26 G206
N27 G205 X110 Y210 N1=9997
N28 G208 X-40 Y40 J-1 B1=135 (Insel 4)
N29 G206
N30 G205 X180 Y200 N1=9998
N31 G91
N32 Y30
N33 X20 (Insel 5)
N34 X30 Y-30
N35 G90
N36 G206
N37 G202
N38 T4 M6 (Schlichten der Tasche, Fräser R8)
N39 F200 S2200 M3 |
N40 G22 N=9993 |
N41 G22 N=9994 |
N42 G22 N=9995 | (Nachbearbeitung)
N43 G22 N=9996 |
N44 G22 N=9997 |
N45 G22 N=9998 |
N46 M30

5.82 G207 Beschreibung der Inselkontur in einem Makro

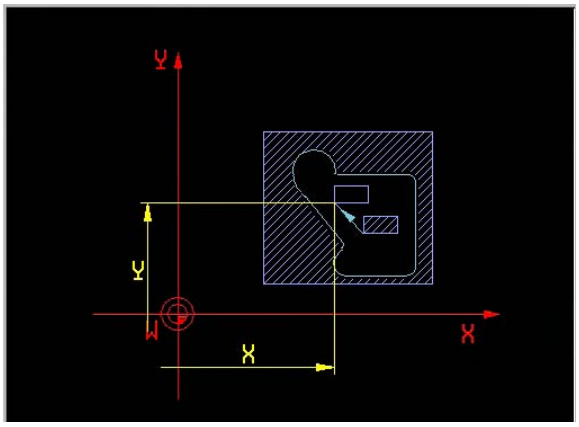
Programmieren von gleichen Inselkonturen an verschiedenen Stellen.

Es ergeben sich drei Möglichkeiten:
1. Die gleiche Insel kommt an einer anderen Stelle in der gleichen Taschenkontur vor.
2. Die gleiche Inselkontur kommt in einer anderen Taschenkontur vor.
3. Die gleiche Inselkontur kommt in einem anderen Programm vor.

Indem die Inselkontur in einem Makro eingebunden ist, können die drei Möglichkeiten in der gleichen Weise verarbeitet werden.

Format

G207 N= X... Y... {Z...} {N1=...}



G	Aufruf Inselkonturmakro
X	Verschiebung in X
Y	Verschiebung in Y
Z	Verschiebung in Z
N=	Makro mit Inselkonturbeschreibung
N1=	Makronummer für Nachbearbeitung

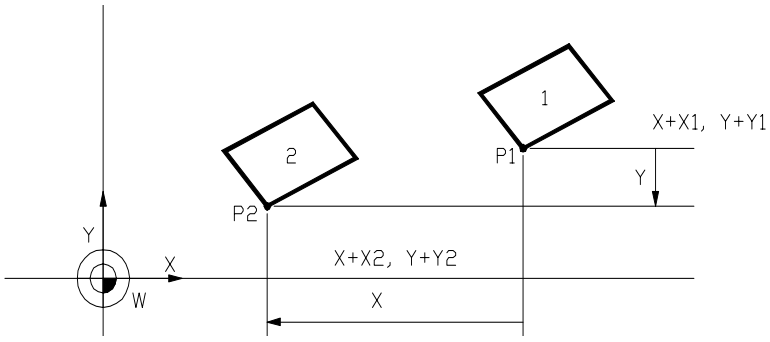
N=.. Kennzeichnung des Makros mit der Inselkontur

X, Y Die Entfernungen zwischen dem Startpunkt der als Makro programmierter Kontur und dem gewünschten Startpunkt

Hinweise und Verwendung

Eine geometrisch programmierten Kontur (G64...G63) innerhalb eines G207 Makro (Taschenzyklus) kann fehlerhaft sein, weil die Makro-Verschiebung nur in den Startpunkt verrechnet wird. Programmierer die Taschenzyklen verwenden sollen das Taschenmakro diesbezüglich kontrollieren und gegebenenfalls das Makro in das Teileprogramm aufnehmen um das Problem zu umgehen.

Beispiel



Das Makro der Inselkontur lautet dann:

N9xxx G205 X=X2 Y=Y2 N1=..	(X und Y sind die Anfangskoordinaten von der Inselkontur in bezug auf den Werkstücknullpunkt.
N1	\
	> Inselkontur
N..	/
N.. G206	

N9xxx stellt hier die Makrokennzeichnung dar.

Das Makro wird mit der Funktion G207 aufgerufen.

N.. G201

N.. G207 N=9xxx N1=....
N.. G207 N=9xxx X=(X1-X2) Y=(Y1-Y2) N1=....
N.. G202

Erläuterung:

1 Insel deren Kontur als Makro programmiert ist
P1 Startpunkt der Konturbeschreibung (G205-Satz) in Bezug der Werkstücknullpunkt.
2 Gewünschte Position der zweiten Insel
P2 Startpunkt der verschobenen Kontur in Bezug der ursprüngliche Platz des Kontur.
X.. Abstand parallel zur X-Achse von P1 zum P2
Y.. Abstand parallel zur Y-Achse von P1 zum P2
Der Abstand hat ein Vorzeichen, wie bei Inkrementalmaßprogrammierung.

Hinweis Das Beste ist um die Inselkontur mit den Koordinaten X0, Y0 anzufangen. (Nullpunktverschiebung in G205). Im G207 Satz kann dann der Anfangspunkt ohne rechnen programmiert werden.

Das gleiche Makro der Inselkontur lautet dann:

N9xxx G205 X0 Y0 N1=..	
N..	\
:	> Inselkontur mit Nullpunktverschiebung
N..	/
N.. G206	

N9xxx stellt hier die Makrokennzeichnung dar.
Das Makro wird mit der Funktion G207 aufgerufen.
N.. G201
:
N.. G207 N=9xxx X=X2 Y=Y2
N.. G207 N=9xxx X=X1 Y=Y1
N.. G202

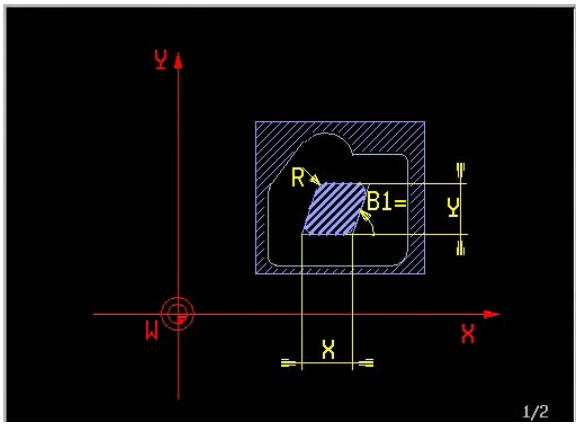
In Makro darf keine G63/G64 stehen.
Absolute und/oder Inkrementelle Programmierung sind möglich.

5.83 G208 Beschreibung einer Kontur als ein regelmäßiges Viereck

Beschreiben eines regelmäßigen Vierecks als Tasche oder Inselkontur.
Die Funktion G208 ermöglicht es, ein regelmäßiges Viereck, insbesondere ein Rechteck oder ein Parallelogramm, auf einfache Weise wie eine Kontur zu programmieren.

Format

G208 X.. Y.. Z.. {I..} {J..} {R..} {B1=..}



G	Viereckkonturbeschreibung
X	Länge in X
Y	Länge in Y
Z	Länge in Z
I	Fasenlänge
J	1=Gleichlauf, -1=Gegenlauf
R	Rundungsradius
B1=	Winkel Viereckkontur

N Satznummer

X und Y Diese Wörter geben den Abstand entlang den zwei Hauptebenenachsen an. Der Abstand wird gemessen vom Startpunkt im G203-Satz. Das Vorzeichen der Wörter bestimmt die Richtung in der der Abstand gemessen wird. "+" bedeutet, dass der Abstand in der positiven Achsrichtung gemessen wird, "-" bedeutet, dass der Abstand in der negativen Achsrichtung gemessen wird.

J Die Angabe der Bewegungsrichtung bei der Nachbearbeitung erfolgt mit den J-Wort:

- J1 Fräsen im Gegenuhrzeigersinn (Gleichlauffräsen)
- J-1 Fräsen im Uhrzeigersinn (Gegenlauffräsen)

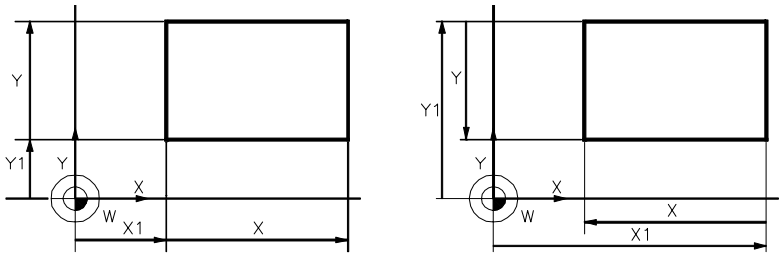
Wird keine J-Adresse programmiert, so wird automatisch J1 verwendet.

Hinweise und Verwendung

Der Taschengrund muss immer parallel zur Hauptebene verlaufen.

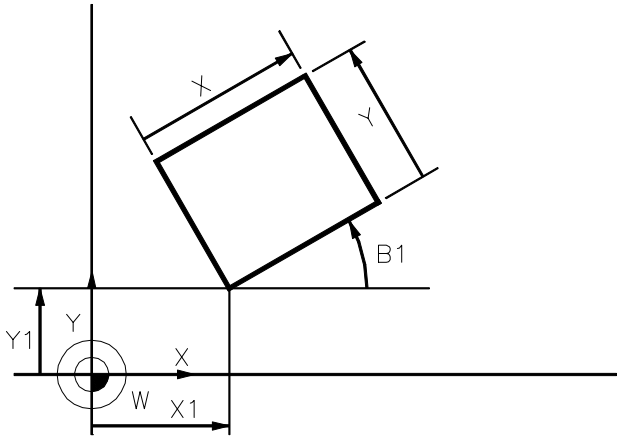
Beispiele

Beispiel 1 Viereck



Wenn die Seiten eines Vierecks parallel zu den Achsen verlaufen, so liegen die X- und Y-Koordinaten ebenfalls parallel zu den Achsen.

Verlaufen die Seiten nicht parallel zur X- und Y-Achse, so wird G208 programmiert als wären sie parallel. Der G203-Satz enthält den Drehwinkel (B1=..).



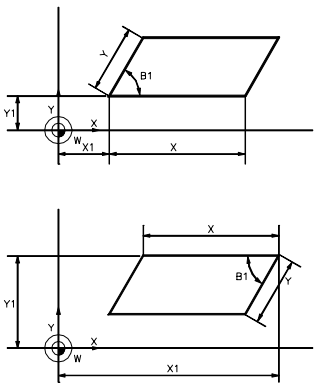
Die Programmierung lautet:
G203 X (=X1) Y (=Y1) Z (=Z1) B1= (=B1)
G208 X (=X) Y (=Y)
G204

Beispiel 2 Parallelogramm

Zum Programmieren eines Parallelogramms wird die Länge der beiden Seiten sowie der Winkel angegeben.

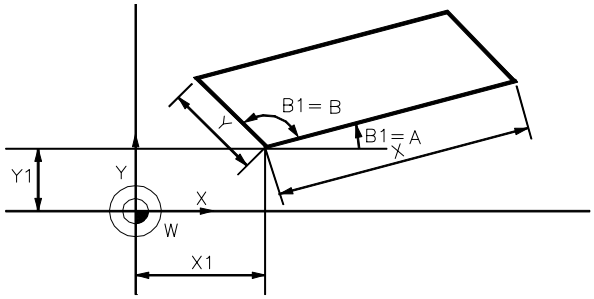
Es sind:

B1= Der Winkel in Grad und Bruchteilen eines Grades (0° < B1 < 180°).
Der Winkel ist vorzeichenlos.
Der Standardwert für B1=.. ist 90°, d.h. die Figur stellt ein Rechteck dar. Viereck



Die Programmierung lautet:
G203 X (=X1) Y (=Y1) Z (=Z1)
G208 X (=X) Y (=Y) B1= (=B1)
G204

Läuft eine Seite nicht parallel zur X-Achse, ist die Programmierung gleich. Der G203-Satz enthält den Drehwinkel.

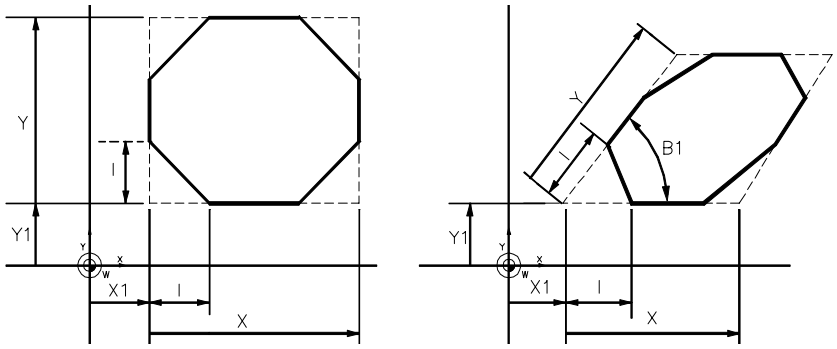


Die Programmierung lautet:
G203 X (=X1) Y (=Y1) Z (=Z1) B1= (=A)
G208 X (=X) Y (=Y) B1= (=B)
G204

Beispiel 3 Fase

In das Rechteck sowie das Parallelogramm kann eine Fase eingefügt werden.

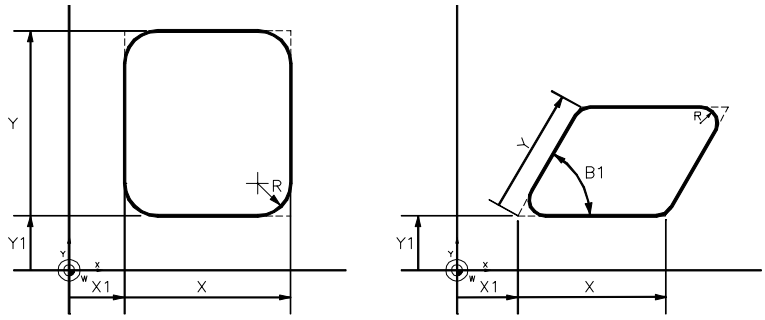
I-Wort Die Fasenbreite.
Das I-Wort ist vorzeichenlos.
Die Fase wird symmetrisch um den Eckpunkt angeordnet.



Die Programmierung lautet:
G203 X (=X1) Y (=Y1) Z (=Z1)
G208 X (=X) Y (=Y) B1= (=B1) I (=I)
G204

Beispiel 4) Rundung

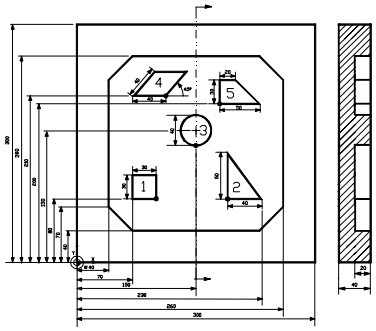
R-Wort : Der Rundungsradius. Der Radius ist vorzeichenlose.



Die Programmierung lautet:
G203 X (=X1) Y (=Y1) Z (=Z1)
G208 X (=X) Y (=Y) B1= (=B1) R (=R)
G204

Es kann entweder das I-Wort oder das R-Wort programmiert werden. Bei gleichzeitiger Programmierung dieser Wörter erfolgt die Fehlermeldung "Ungültige Konturbeschreibung" (P144).

Beispiel 5 Tasche mit Inseln



```
N9990
N1 G54
N2 G17
N3 G195 X-10 Y-10 Z10 I320 J320 K-60
N4 G99 X0 Y0 Z0 I300 J300 K-40
N5 G200
N6 T2 M6 (Vorbohren der Startpunkte, Bohrer R10)
N7 G81 Y2 Z-20 F200 S3000 M3
N8 G22 N=9992
N9 T3 M6 (Ausräumen der Tasche, Fräser R8)
N10 S2500 M3
N11 G201 Y0.1 Z-20 B2 I50 K8 F200 F2=100 N1=9991 N2=9992
N12 G203 X40 Y40 Z0 N1=9993
N13 G208 X220 Y220 I30          (Taschenkontur)
N14 G204
N15 G205 X100 Y80 N1=9994
N16 G208 X-30 Y30 J-1           (Insel 1)
N17 G206
N18 G205 X190 Y80 N1=9995
N19 G91
N20 Y50                         (Insel 2)
N21 X40 Y-50
N22 G90
N23 G206
N24 G205 X150 Y130 N1=9996
N25 G2 I150 J150                (Insel 3)
N26 G206
N27 G205 X110 Y210 N1=9997
N28 G208 X-40 Y40 J-1 B1=135    (Insel 4)
N29 G206
N30 G205 X180 Y200 N1=9998
N31 G91
N32 Y30
N33 X20                         (Insel 5)
N34 X30 Y-30
N35 G90
N36 G206
N37 G202
N38 T4 M6 (Schlichten der Tasche, Fräser R8)
N39 F200 S2200 M3               |
N40 G22 N=9993                  |
N41 G22 N=9994                  |
N42 G22 N=9995                  | (Nachbearbeitung)
N43 G22 N=9996                  |
N44 G22 N=9997                  |
N45 G22 N=9998                  |
N46 M30
```

5.84 G217/G218 Winkelkopf deaktivieren/aktivieren

Mit G218 wird ein Winkelfräskopf aktiviert. Damit ist es möglich um, auch in schräger Ebene (G7), die Abmessungen und Richtung (Ebene) eines Winkelkopfs mit Werkzeug richtig zu definieren.

Format

G217
G218 {X} {Y} {Z} {A5=} {B5=} {C5=}

```
G    Winkelkopf: EIN
X    Winkelkopfverschiebung
Y    Winkelkopfverschiebung
Z    Winkelkopfverschiebung
A5=  Rotation WZ-Richtung um X-Achse
B5=  Rotation WZ-Richtung um Y-Achse
C5=  Rotation WZ-Richtung um Z-Achse
```

X, Y, Z Definiert die Verschiebung ohne Werkzeug in X, Y, Z-Richtung des Winkelkopfs. [mm].
A5=, B5=, C5= Definiert die Verdrehung um die X, Y, Z-Achse (Raumwinkel) der Werkzeugrichtung [Grad]. Wenn keine Winkel programmiert ist, wird eine Grundstellung von A5= -90 [Grad] genommen. Diese entspricht einem Winkelkopf in negativer Y-Richtung.

Allgemeine Hinweise und Verwendung

Modalität

G217 und G218 sind zusammen Modal.

Ausschalten

Die Funktion G218 wird ausgeschaltet durch G217.
G217 schaltet die Aufmaße von G218 ab. Die normale Werkzeuglänge des aktiven Werkzeugs wird wieder aktiviert.
G217 und G218 warten mit allen Aktionen bis die Bewegung im vorhergehenden Satz beendet ist mit <INPOD>.

Daten, die benützt werden beim Aktivieren des Winkelkopfs.

- Abmessungen Winkelkopf in X, Y, Z und Werkzeugrichtung in A5=, B5=, C5=.
- Werkzeuglänge, Radius und Eckenradius aus der Werkzeugtabelle. Auch zusätzliche Längen und Radien aus der Werkzeugtabelle werden verwendet.
- Abhängig von IPLC haben die Winkelköpfe in der Werkzeugtabelle eine eigene Q3= Kodierung.

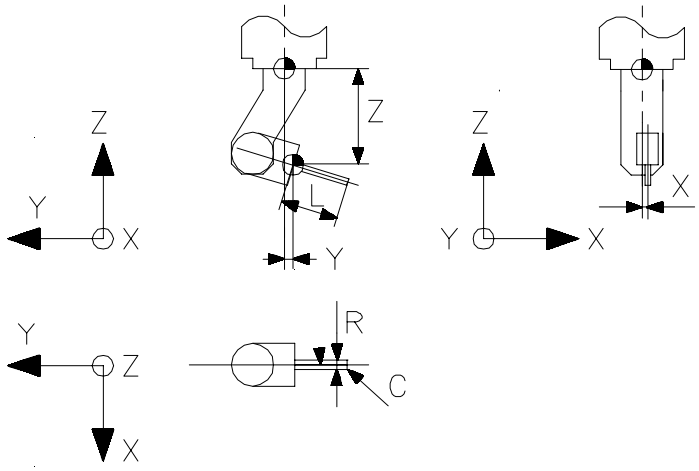
Bemerkung: Für die Maßangaben des Winkelkopfs wird davon ausgegangen, dass die Winkeleinstellung und Werkzeug fest eingestellt sind. Die Winkel und das Werkzeug können nicht geändert werden, ohne erneutes Nachmessen des Gesamtsystems.

Daten des Winkelkopfes (Array).

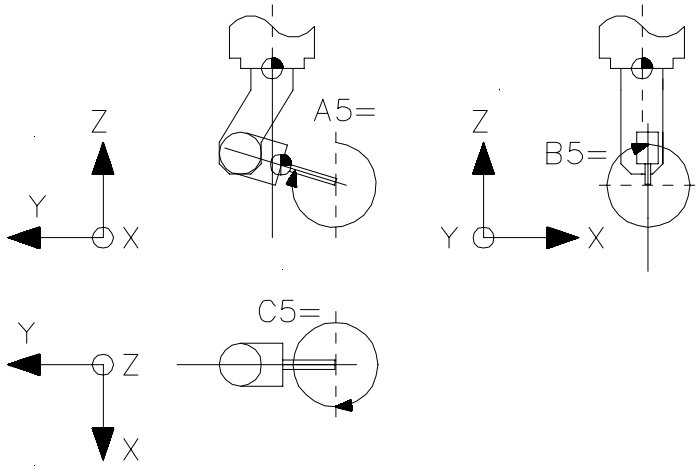
Die Daten des Winkelkopfs werden in Arrays beibehalten.
Beim Nachmessen eines Winkelkopfs, schreibt der Zyklus die gemessenen Abmessungen im Array.

Bemerkung: Diese Zyklen und Basisfunktion G218 können auch für eine Vorsatzspindel verwendet werden.

Maßangaben: Winkelkopf-Bezugspunkt



Maßangaben: Winkelkopf-Richtung = G7-Ebene



Die Verschiebungen des Winkelkopfs sind definiert ohne Werkzeug. Die Abmessungen sind in positiver Richtung definiert, dass heißt das die Z-Verschiebung jedenfalls positiv ist, und die X- und Y-Verschiebung abhängig der Situation (in diesem Beispiel positiv).

Die Winkel sind definiert als Raumwinkel. Das bedeutet als positive Verdrehungen um die positiven normierten Linearachsen XYZ (wie G7). Dabei wird erst die Drehung um die C-Achse, danach um die B- und danach um die A-Achse ausgeführt.

In diesem Beispiel gilt: A5 = 290 oder -70 [Grad]
B5 = 0 [Grad]
C5 = 0 [Grad]

Bemerkung: Der Winkel C5= wird gemessen ab die positive X-Achse. Es gibt eine neue Maschinekonstante womit eine Grunddrehung zwischen diese positive X-Achse und die M19 D0 Position (und Winkeleinstellung auf dem Winkelkopf) festgelegt wird.

G7 Ebene

Wenn G218 aktiv ist, muss die Ebene separat über G7 gesetzt werden. Dabei kann G7 mit den gleichen Winkeln wie in dem Winkelkopf definiert, programmiert werden. Die Rundachsen drehen sich dann nicht.
Die Hauptebene (Xp, Yp) kann danach noch nach Bedarf gedreht werden mit G7 C6=.

Drehbetrieb G36

In Drehbetrieb kann (jedenfalls theoretisch) auch ein Winkelkopf aktiviert werden. In diesem Fall wird, in den Dreh-Ebenen G17 Y1=1 Z1=2 und G18 Y1=1 Z1=2, die Werkzeugradius R auch verrechnet mit den Winkeln des Winkelkopfs.

Werkzeuglänge-Aufmaß

Wenn G218 aktiv ist, wird die G39 'Aufmaß-Programmierung' und das Mess-Zyklen-Aufmaß L4= im Werkzeugspeicher, auch verrechnet mit den Winkeln des Winkelkopfs.

Werkzeugrückzug-Bewegung

Wenn G218 aktiv ist, wird die G174 'Werkzeugrückzug-Bewegung' in Richtung des Winkelkopfs gemacht.

Bemerkung: Wenn G174 mit Achsangabe programmiert ist, wird die wirkliche Achse bewogen wie üblich.

Hochlauf der Steuerung

G218 ist nach Hochlauf der Steuerung direkt wieder aktiv. Die Funktion G218 wird mit Parametern abgespeichert ins Stand-By Speicher.

Anzeige

Die G218 Funktion ist nicht sichtbar in der Anzeige.

Kinematisches Modell

Die Funktion ist wirksam für alle Maschinentype.

Beispiel: Aktivieren Winkelkopf

Programmbeispiel	Beschreibung
N1 G218 X0.01 Y-25 Z150 A5=-60 B5= 0 C5= 0	Aktivieren Winkelkopf
N2 G217	Deaktivieren Winkelkopf

5.85 G227/G228 Unwuchtmonitor: AUS\EIN

G227 Unwuchtmonitor ausschalten.

G228 Unwuchtmonitor einschalten.

Für Beschreibung Siehe Kapitel "Drehbetrieb".

5.86 G240/G241 Kontur-Überwachung: AUS/EIN

Mit dieser Funktion kann eine Kontur auf doppelte Weise geprüft werden:

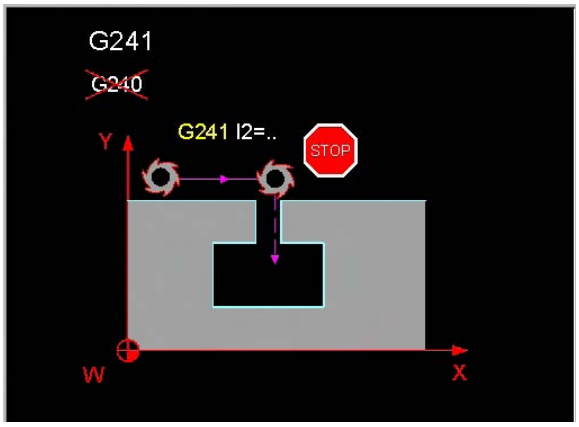
1 Bei Umkehrprüfung (I1=1 I2=0) wird kontrolliert ob die kompensierte Gerade (G0/G1) oder Kreis, und die programmierte Gerade (G0/G1) oder Kreis, in die gleiche Richtung laufen.

2 Bei Voraus prüfen (I1=0 I2=nnn) wird kontrolliert ob das Werkzeug kollidiert mit der programmierten Kontur.

Diese Funktion ist nur geeignet für Programme mit G41 und/oder G42.

Format

G240
G241 {I1=} {I2=...}




```
G    Konturüberwachung: EIN
I1=  Umkehrprüfung: 0=aus, 1=ein
I2=  Vorausprüfung: 0=aus,>0=Anzahl
```

I1= Umkehrprüfung:
- 0 = keine Umkehrprüfung (kompatibel mit früheren Versionen)
- 1 = alle radiuskorrigierte Bewegungen werden auf “Umkehr“ geprüft.

I2= Definiert ob diese Kontur voraus geprüft wird:
- 0 = keine Prüfung
- nnn = Anzahl der Sätze der Vorausprüfung. Wenn nnn >0, dann ist die Vorausprüfung aktiv.
  Wert liegt zwischen 0 und 400 (Grundstellung: nnn=5)

Bemerkung: In Version V510 ist G241 ohne Parameter gleich G241 I1=1.
In Version V520 wird G241 ohne Parameter gleich G241 I1=1 I2=5.

Hinweise und Verwendung

Siehe auch G41/G42.

Modalität

G240 und G241 sind zusammen Modal.

Löschen

G241 wird ausgeschaltet mit G240, M30, <Programm-Abbruch> oder <CNC-Rücksetzen>.

Programmierfehler

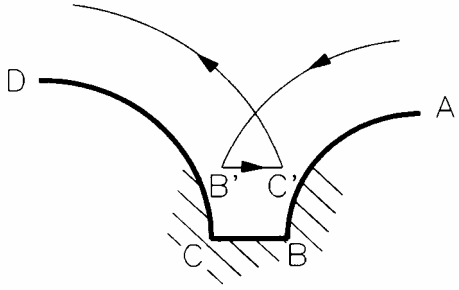
Wenn eine Richtungsumkehr erkannt wird, kommt die Fehlermeldung: P412
<Korrigierte Kontur in falscher Richtung>

Richtungsumkehr

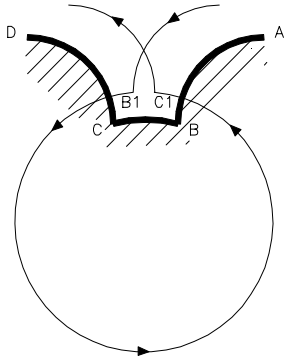
Wenn der Werkzeugradius zu groß ist, kann eine Richtungsumkehr stattfinden und kann das Werkstück beschädigt werden. Nach Aktivierung von G241 wird in so einem Fall eine Fehlermeldung gegeben.

a. Die Kontur AB-BC wurde programmiert. Bei aktiver Radiuskorrektur wird das Werkzeug entlang CD zurückgezogen. Wenn BC kleiner ist als der doppelte Werkzeugradius, so wird das Werkzeug während der Verfahrbewegung von B' nach C' und von C' nach D' mit dem Werkstück kollidieren.

b. Die im nachfolgenden Bild dargestellte Kontur wurde programmiert. Wenn die Gerade kleiner ist als der doppelte Werkzeugradius, so wird das Werkzeug während der Bearbeitung mit dem Werkstück kollidieren.



c Die im nachfolgenden Bild dargestellte Kontur wurde programmiert. Das Werkzeug fährt auf Punkt B1, danach von B1 auf C1 und anschließend parallel entlang CD. Die Bewegungsrichtung während der Verfahrbewegung von B1 nach C1 entspricht der für den Kreis BC programmierten Bewegungsrichtung. Wenn die Kreisbewegung BC zu klein ist, so fährt das Werkzeug nahezu einen Vollkreis, bevor es C1 erreicht.



I2= Kontur voraus prüfen:

Vorausprüfung starten

G241 mit Parameter I2 > 0 setzt einen modalen Status. Damit wird bei jedem kommenden Satz G41 oder G42 eine Vorausprüfung gestartet.

Vorausprüfung beenden

Dies Vorausprüfung wird beendet durch:

- Ein Satz mit G40, G240 oder M30
- Ein Satz der die Radiuskorrektur automatisch ausschaltet (z.B. G79).
- Ein Satz mit Programmier-Fehler oder nicht zugelassener G-Funktion (Fehlermeldung)
- Ende des Programms oder Ende der intern eingelesenen Makros (CAD-Mode oder BTR)
- Detektierte Kollision

Nur wenn keine Kollision gefunden ist, fängt die Bearbeitung der Kontur an.

Unterbrechung

Die Berechnungen der G241-Funktion können unterbrochen werden.
Nach Unterbrechung in einer überprüften Kontur, Ändern des Programms oder Werkzeugmaße und weiterstarten, wird die geänderte Kontur nicht erneut geprüft.

Programmierfehler

Wenn die zu überprüfende Kontur Fehlerhaft ist, wird die zugehörende Fehlermeldung schon generiert während der Kontur-Überprüfung zusammen mit einer P34-Fehlermeldung für die Satznummer.

Wenn bei der Ausführung eine Kollision erkannt wird, kommt die Fehlermeldung:

P416 Kollision WZ in N@@@@@@@ mit N@@@@@@@

Beispiel: P416 Kollision WZ in N24 mit N16
Beim Fräsen der Satz N16 wird Satznummer N24 beschädigt.

Leistung

Die Rechenzeit für den Algorithmus von G241 I2= ist proportional mit der Gesamtzahl der Bewegungselemente und mit der Anzahl der Bewegungselemente (I2= Parameter) die gegenüber einander geprüft werden. Die Vorausprüfung einer Kontur von 1000 Sätzen wobei 20 Sätze gegenüber einander geprüft werden (I2=20) soll innerhalb 10 [Sek.] passieren.

Bedienoberfläche

Die G241-Funktion wird angezeigt in der modalen G-Gruppen Anzeige.
Während der Berechnungen der G241-Funktion, wird eine 'gelbe Uhr' angezeigt.

Grafik

Wenn die G241 I2=-Funktion eine Kollision findet während eines grafischen Testlaufs, wird die Kontur gezeichnet bis auf die kollidierenden NC-Sätze. Bei der Drahtmodell-Grafik werden die NC-Sätze dabei mit Satznummern gezeichnet und den fehlerhaften Satz in gelb. Die Fehlermeldung P416 kommt dann im letzten gezeichneten Satz.

Bemerkung: Die Anzeige der Satznummern in der Drahtmodell-Grafik, kann auch für 'normale' Fälle eingeschaltet werden. Dazu ist im Prozess <Bearbeiten>, Menü <Option: Grafik>, Softkey F4 <Satz-Nummern> zugefügt.

Satzeinstieg

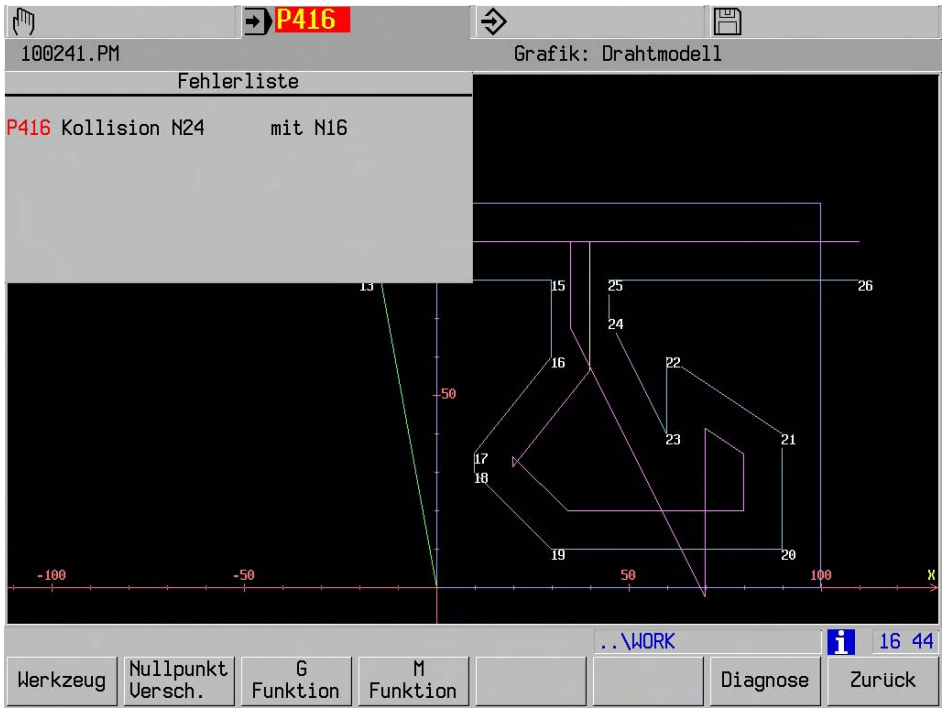
Während eines Satzeinstiegs werden die Prüfungen der G241 Funktion normalerweise ausgeführt.

Beispiel: Radiuskorrigierte Kontur vorausberechnen

Programmbeispiel	Beschreibung
N100241	Programm-Nummer
N1 G195 X-5 Y-5 Z5 I110 J110 K-30	Grafik-Fenster
N2 G199 X0 Y0 Z0 B1 C2	Material-Beschreibung
N3 G198 X0 Y0 Z0 D20	
N4 G1 X100	
N5 Y100	
N6 X0	
N7 Y0	
N8 G196	Ende Material-Beschreibung
N9 T20 M6 (Radius 10)	Werkzeugdefinition Radius 10 mm
N10 F1000 S1000 M3	Vorschub und Spindeldrehzahl setzen
N11 G241 I1=0 I2=15	Vorausberechnen der Kontur einschalten (15 Sätzen)
N12 G0 X-20 Y110 Z-5	Anfangsposition
N13 G43 X-20 Y80	
N14 G41	Radiuskorrektur einschalten
N15 G1 X30	Kontur-Beschreibung

N16 Y60	
N17 X10 Y35	
N18 Y30	
N19 X30 Y10	
N20 X90	
N21 Y40	
N22 X60 Y60	
N23 Y40	
N24 X45 Y70	
N25 Y80	
N26 X110 Y80	Endposition Kontur
N27 G40	Radiuskorrektur ausschalten
N28 G240	Kontur-Vorausberechnen ausschalten
N29 M30	Programm-Ende

Die Funktion G241 I2= bildet intern eine Material-Kontur von allen Elementarbewegungen, inklusiv mögliche generierte Übergangs-Kreise. Danach wird kontrolliert ob der Werkzeug-Umhüllender jeder Elementarbewegung nicht kollidiert mit der programmierten Anzahl (I2=) der Sätze der Vorausprüfung in der Material-Kontur.
Die G241 I2= Funktion wird modal programmiert und arbeitet nur wenn Radiuskorrektur aktiv ist. Die Vorausprüfungen finden statt in jedem Satz mit G41 oder G42.
Beim ersten gefundenen Kollision wird eine Fehlermeldung generiert.



In diesem Beispiel sind 3 Kollisionen programmiert.
Die erste Kollision wird als Fehler gemeldet: P416 Kollision Werkzeug in N24 mit N16
Die anderen Fehler werden nicht gemeldet. Diese sind Kollision Werkzeug in N19 mit N17 und Kollision Werkzeug in N20 mit N23

In diesem Fall werden, durch Verkleinerung des Fräserradius auf Radius 5mm, alle Kollisionen vermieden.

6. Spezifische G-Funktionen für Makros

6.1 Übersicht G-Funktionen für Makros:

Fehlermeldung Funktionen
- G300 Programmieren von Fehlermeldungen
- G301 Fehlermeldung im eingelesenen Programm oder Makro

Ausführung Funktionen
- G302 Radiuskorrektur Parameter überschreiben
- G303 M19 mit programmierbarer Richtung
- G310 Datei speichern auf Festplatte
- G311 Datei laden von Festplatte

Abfrage Funktionen
- G318 Paletten- /Auftragsdaten abfragen
- G319 Aktive Technologie abfragen
- G320 Aktuelle G-Daten abfragen
- G321 Werkzeugtabelle abfragen
- G322 Maschinenkonstanten abfragen
- G324 Modale G-Funktion abfragen
- G325 Modale M-Funktion abfragen
- G326 Achsposition abfragen
- G327 Betriebsart abfragen

Schreib Funktionen
- G331 Schreiben in die Werkzeugtabelle

Rechenfunktionen:
- G341 Berechnung der G7-Raumwinkel

Formatierte schreib Funktionen
- G350 Schreiben ins Fenster
- G351 Schreiben in eine Datei

Bereich (Array) Funktionen

6.2 Fehlermeldung Funktionen

6.2.1 G300 Programmieren von Fehlermeldungen

Setzen von Fehlermeldungen bei Ausführung von Universellen Programmen oder Makros.

Format

G300 D... oder D1=...

```
G    Programm Fehleraufruf
D    P Fehlermeldungs-Nummer
D1=  R Fehlermeldungs-Nummer
```

Hinweise und Verwendung

D sind generell Fräsfehlermeldungen (P), D1= sind Fehlermeldungen (R) vom Drehbetrieb (G36).

Es könne nur Fehlermeldungen aus den bestehenden P- und R-Fehlerliste verwendet werden. (Siehe Fehlerliste im Maschine Unterlagen).

Beispiel Setzen von Fehlermeldungen, wenn ein programmierter Winkel nicht zugelassen ist.

```
N9999 (Makro für Berechnen der Tischdrehungen)
N11  (E4 ist Eingangswert für Winkel Phi)
N100
N110 G29 I1 E30 N=180 E30=(E4>360)  Vergleichen ob E4>360 Grad. So Ja, dann Sprung zu N180
N120 G29 I1 E30 N=210 E30=(E4<0)    Vergleichen ob E4<0 Grad. So Ja. dann Sprung zu N210
N150 G29 I1 E30 N=290 E30=1         Sprung zu N290 (0 <= E4 <= 360 Grad)
N160
N170 (Fehlermeldung: Phi>360)
N180 G300 D190 (Programmierte Wert > Höchstwert)
                                    Fehlermeldung: Programmierten Wert > Höchstwert.
                                    Programm muss beendet werden und ein geänderte E4
                                    muss eingetragen werden
N190
N200 (Fehlermeldung: Phi<0)
N210 G300 D191 (Programmierte Wert < Mindestwert)
                                    Fehlermeldung: Programmierten Wert < Mindestwert
                                    Programm muss beendet werden und eine geänderte E4
                                    muss eingetragen werden
N220
N290                                Normales Programm
```

6.2.2 G301 Fehlermeldung im eingelesenen Programm oder Makro

Fehlermeldung im eingelesenen Programm oder Makro.

Format

G301 (O... Falscher Originalsatz)

Hinweise und Verwendung

Dieses G301 wird generiert, wenn beim Einlesen eines Programms oder Makros ein Lesefehler gefunden wird. Funktion kann nur innerhalb fehlerhafter Programme und Makros stehen.

Die Funktion kann nicht in MDI eingetragen werden.

Die Fehlermeldungen sind die bestehenden O-Fehler. (Siehe Fehlerliste im Maschine Unterlagen).

Beispiel

Richtiges Programm speichern auf Festplatte.
Programm wurde mit MC84 = 0 gemacht

```
N9999 (Programm...)
N1 G17
N2 G57
N3 T1 M6
N4 F200 S1000 M3
:
N99 M30
```

Fehlerhaftes Programm im RAM.
Erweiterte Nullpunktverschiebung ist aktiv (MC84 > 0)

```
N9999 (ERR*) (Programm...)
N1 G17
N2 G301 (O138  G57)
N3 T1 M6
N4 F200 S1000 M3
:
N99 M30
```

G301 gibt an, dass das Programm falsch ist. Die G57 muss G54 I03 sein.

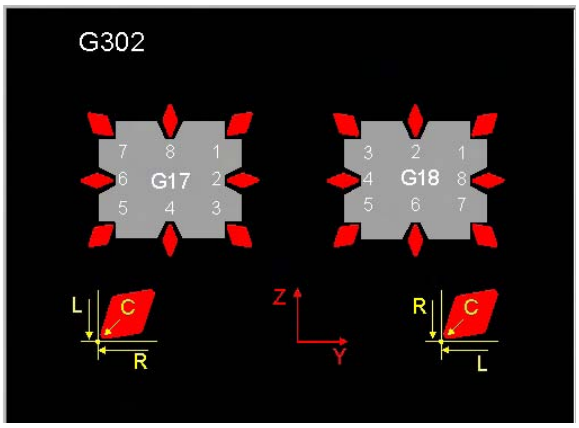
Hinweis: Dieses falsche Programm kann ausgeführt werden. Beim G301-Satz wird angehalten und Fehler P33 (Markierten Satz ändern) erscheint. Dieser Satz muss geändert, und das Programm muss neu gestartet werden.

6.3 Ausführungs- Funktionen

6.3.1 G302 Radiuskorrektur Parameter überschreiben

Die G302-Funktion überschreibt den aktiven Werkzeugparameter während der Ausführung. Die Werkzeugparameter im Werkzeugspeicher werden nicht geändert.

In dieser Version kann nur der O-Parameter für die Werkzeugorientierung überschrieben werden.




```
G    Radiuskorr. Parameter Überschr.
O    Werkzeugorientierung
```

Für Beschreibung Siehe Kapitel "Drehbetrieb".

6.3.2 G303 M19 mit programmierbarer Richtung

M19 mit programmierbarer Richtung (CW oder CCW).

Format

G303 M19 D... {I2=...}

```
G    M19 mit programmierbarer Richtung
```

Hinweise und Verwendung

Es kann nur die Funktion M19 programmiert werden.

Die Grundstellung für I2=3.

Beispiel: Stoppen Spindel mit M19.

N100 G303 M19 D75 I2=4 Orientierter Spindelstop Winkel 75 Grad CCW

6.3.3 G310 Datei speichern auf Festplatte

Speichern auf Festplatte von Anwender-Dateien wie Parameter-Tabellen oder Werkzeugdaten.

Die maximale Anzahl der Zeilen in den Anwender-Tabellen wird durch Maschinenkonstanten begrenzt. Durch Speichern auf Festplatte (G310) und wieder Laden von Festplatte (G311) von einem Teil oder der ganzen Tabelle, kann die Anzahl virtuell erweitert werden.
Für Werkzeugdaten wird die Handhabung verbessert. So können alle Daten der Werkzeuge zentral abgespeichert (Voreinstellgerät) werden und sind dann von der Steuerung aus erreichbar.

Format

G310 N5= {I1=} {I2=}

```
G    Tabelle speichern auf Festplatte
I1=  Erster Tabellensatz
I2=  Letzter Tabellensatz
N5=  Dateiname der Tabelle
```

N5= Definiert den Dateiname und Pfad, wo mit die Tabelle auf die interne Festplatte oder auf externe Rechner gespeichert werden soll. Der komplette Dateiname <Pfad + Name + Typ> soll zwischen Anführungszeichen ("") stehen.
I1= Definiert die Anfangadresse eines Teilbereichs.
Wert liegt zwischen 0 und Ende der betroffenen Anwenderdateityps
Wenn I2= nicht programmiert ist, werden alle Dateizeilen ab I1= gelesen.
I2= Definiert die Endadresse eines Teilbereichs.
Wert liegt zwischen Anfangadresse und Ende der betroffenen Anwenderdateityps
Wenn I1= nicht programmiert ist, werden alle Dateizeilen bis auf I2= gelesen.

Definition des Pfades (N5=)

Arbeitsverzeichnis ist D:\work\
Die Definition des Pfades auf der Festplatte in der Steuerung ist:

- N5= “param.pa“ Geschrieben wird zum Arbeitsverzeichnis wie param.pa
- N5= “test1\param.pa“ Geschrieben wird zum Unterverzeichnis “test1“ des Arbeitsverzeichnisses wie param.pa
- N5= “\test2\param.pa“ Anfangen mit \ heißt schreiben direkt zum Verzeichnis. D:\test2 wie param.pa.
- N5= “C:\test3\param.pa“ Fehlermeldung.

Die Definition des Pfades über Netzwerk:

- N5= “Z:\test4\param.pa“ **SP**-Version: Anwender Datei wird über NFS (Network File Sytem: Siehe Technisches Handbuch) geschrieben zum Verzeichnis. Z:\test4 wie param.pa.
  DP-Version: Datei wird über Windows-Netzwerk geschrieben zum Verzeichnis. Z:\test4 wie param.pa.
- N5= “\\server1\test5\param.pa“ **SP**-Version: Fehlermeldung.
  DP-Version: Anfangen mit \\ heißt schreiben über Windows-Netzwerk zum Verzeichnis \\server1\test5 wie param.pa

Die Gesamtlänge vom Pfad und Name ist:
SP-Version: 80 Zeichen
DP-Version: 120 Zeichen
In beiden Versionen darf ein lokaler Pfad nur 5 Verzeichnisse tief sein.

Bemerkung: Pfadangabe bei WinShape ist ähnlich wie bei der **DP**-Version. Das Arbeitsverzeichnis ist aber abhängig der Installation, normalerweise <c:\winshape\>.

Hinweise und Verwendung von G310 und G311

Tabellen-Type

Die folgenden Datei-Type sind zugelassen.

PA	E-Parameter	Abhängig von MC83 (Anzahl der E-Parameter).
PT	Punkte	Abhängig von MC82 (Anzahl der Punktedefinitionen).'
TM	Werkzeuge	Nur Werkzeugdaten außerhalb des Magazins. Abhängig von MC27 (Anzahl der Werkzeuge) und MC28 (Anzahl der WZ-Magazinplätze).'
Andere Tabellen		Nur für Service-Anwendungen. Siehe Technisches Handbuch.

Ausführung

G310 und G311 warten mit allen Aktionen bis <INPOD>. G310 speichert den angegebenen Teilbereich der Tabelle auf Festplatte.

G311 ladet den angegebenen Teilbereich der Tabelle von Festplatte ins Speicher. In der weiteren Programmausführung werden die eingelesenen Daten direkt verwendet.

Beim Einlesen vom Werkzeugspeicher (G311) wird MC 774 (Werkzeug einlesen: 0,1=löschen, 2=Schützen, 3=überschreiben.) berücksichtigt.

Zugelassene G-Funktionen

G310 und G311 sind nicht zugelassen innerhalb G41, G42, G64 und G141.

Bedienoberfläche

Wenn G310 oder G311 ausgeführt werden, ist die Softkey-Bedienung innerhalb der Datei-Funktionen der Tabelle möglich. Umgekehrt werden G310 und G311 ausgeführt, wenn die Datei-Funktionen benutzt werden.

Während der Ausführung von G310 oder G311 wird eine 'gelbe Uhr' angezeigt.

Grafik, Testlauf

In der Betriebsarten-Grafik und Testlauf werden G310 und G311 ausgeführt.

Satzeinstieg

Während eines Satzeinstieges werden die Funktionen G310 und G311 ausgeführt.

Unterbrechung

G310 und G311 können mit <Feed Hold> und <Feed Speed Hold> abgebrochen werden.

Beispiel:

Programmbeispiel	Beschreibung
N9000 (Laden/speichern Daten)	
N1 E2=50	nnn=50 Wert eingeben
N2 E(E2)=E2	Ennn =nnn
N3 E2=E2+1	nnn mit 1 erhöhen
N4 G29 I-1 N=2 E0=(E2<=250)	Wenn nnn kleiner gleich ist als 250, dann zurück springen zum N2
N10 G310 N5="datei1.pa" I1=50 I2=250	Speichern E-Parameter 50 bis 250 auf aktives Verzeichnis D:\work\datei1.pa
N20 G311 N5="\\Server\MillPlus\Param.pa"	Hinzufügen E-Parametern in SRAM über Netzwerk von externen Verzeichnis "\\Server\MillPlus\Param.pa

6.3.4 G311 Datei laden von Festplatte

Laden von Festplatte von Anwender-Dateien wie Parameter-Tabelle oder Werkzeugdaten.

Hinweis: Lesen Sie auch die G310 (Datei speichern auf Festplatte).

Format

G311 N5= {I1=} {I2=}

```
G    Tabelle laden von Festplatte
I1=  Erster Tabellensatz
I2=  Letzter Tabellensatz
N5=  Dateiname der Tabelle
```

N5= Dateiname und Pfad, wo mit die Tabelle gespeichert ist. Der komplette Dateiname <Pfad + Name + Typ> soll zwischen <"> stehen.

I1= Definiert die Anfangadresse eines Teilbereichs.
Wert liegt zwischen 0 und Ende des betroffenen Anwenderdateityps
Wenn I2= nicht programmiert ist, werden alle Dateizeilen ab I1= Adresse gelesen.

I2= Definiert die Endadresse eines Teilbereichs.
Wert liegt zwischen Anfangadresse und Ende des betroffenen Anwenderdateityps. Wenn I1= nicht programmiert ist, werden alle Dateizeilen bis einschließlich I2= Adresse gelesen.

Definition des Pfades (N5=)

Arbeitsverzeichnis ist D:\work\

Die Definition des Pfades auf der Festplatte in der Steuerung ist:

- N5= “param.pa“ Gelesen wird vom Arbeitsverzeichnis wie param.pa
- N5= “test1\param.pa“ Gelesen wird vom Unterverzeichnis “test1“ des Arbeitsverzeichnisses wie param.pa
- N5= “\test2\param.pa“ Anfangen mit \ heißt lesen direkt vom Verzeichnis. D:\test2 wie param.pa.
- N5= “C:\test3\param.pa“ Fehlermeldung.

Die Definition des Pfades über Netzwerk:

- N5= “Z:\test4\param.pa“ **SP**-Version: Anwender Datei wird über NFS (Network File Sytem: Siehe Technisches Handbuch) gelesen vom Verzeichnis. Z:\test4 wie param.pa.
  DP-Version: Datei wird über Windows-Netzwerk gelesen vom Verzeichnis. Z:\test4 wie param.pa.
- N5= “\\server1\test5\param.pa“ **SP**-Version: Fehlermeldung.
  DP-Version: Anfangen mit \\ heißt lesen über Windows-Netzwerk vom Verzeichnis \\server1\test5 wie param.pa

Beispiel:

Programmbeispiel	Beschreibung
	Arbeitsverzeichnis ist D:\WORK\
N10 G311 N5="test1\param.pa"	Datei von D:\WORK\TEST1\ wird geladen
N20 G311 N5="\test2\param.pa"	Datei von D:\TEST2\ wird geladen
N30 G311 N5="c:\test3\param.pa"	Fehlermeldung
N40 G311 N5="z:\test4\param.pa"	**SP**: Datei von NFS-Verzeichnis Z:\TEST4\ wird geladen. **DP** und WinShape: Datei von Windowsnetzwerk Z:\TEST4\ wird geladen
N50 G311 N5="\\server1\test5\param.pa"	**SP**: Fehlermeldung. **DP** und WinShape: Datei von Windowsnetzwerk \\SERVER1\TEST5\ wird geladen

6.4 Abfrage Funktionen

6.4.1 G318 Paletten- /Auftragsdaten abfragen

Abfragen Palettendaten oder Auftragsdaten.

Format

G318 I1=.. I2=.. I3=.. E...

```
G    Paletten-/Auftragsdaten abfragen
E    E-Parameter
I1=  1=Paletten- 2=Auftragsverwaltung
I2=  Indexnummer des Tabellensatzes
I3=  Tabellenadresse 1-5=PQSP1L1/SFDRx
```

Wählbare Funktionen:

I1=1 Palettenverwaltung

I2=..	L		Indexnummer der Palettentabellen. (PO.PO)
	I3=1	P	Palettennummer
	I3=2	Q	Priorität
	I3=3	S	Werkstückstatus (0=leer, 1=Rohling, 2=Bearbeitung, 3=bereit, 4=Fehler)
	I3=4	P1=	Palettentyp
	I3=5	L1=	Palettenpositionstyp

I1=2 Auftragsverwaltung

I2=..	Indexnummer der Auftragstabelle. (JA.JA)		
	I3=1	S	Auftraggröße
	I3=2	F	Fertige Teile
	I3=3	D	Defekte Teile
	I3=4	R	Rohteile

Hinweise und Verwendung

Auslesen von Adresse ohne wert

Wenn eine Adresse nicht besteht, wird der E-Parameter mit –999999999 gefüllt.

Beispiel Abfragen Auftragsdaten und Speichern des Wertes in E-Parameter 10.

N... G318 I1=2 I2=5 I3=2 E10 I1=2 I2=5 I3=2 abfragen von der Anzahl der fertigen Teile. E10 enthält Anzahl der fertigen Teile.

6.4.2 G319 Aktive Technologie abfragen

Abfragen des aktiven Wertes von F (Vorschub), S (Drehzahl), S1 (Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl) oder T (Werkzeugnummer).

Format

G319 I1=.. E... {I2=..}

```
G    Aktive Technologie abfragen
E    E-Parameter
I1=  1-7 (F,S,T,S1,F1,F3,F4)
I2=  0=programmierte, 1=aktuelle
```

Wählbare Funktionen:

I1=1 Vorschub (F)

I1=2 Drehzahl (S)

I1=3 Werkzeugnummer (T)

I1=4 Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl (S1=) (nur Drehen)
I1=5 Konstanter Schnittvorschub (F1= bei G41/G42)
I1=6 Eintauchvorschub (F3=)
I1=7 Ebenenvorschub (F4=)

I2=0 Programmierter Wert (Grundstellung)
I2=1 Aktueller Wert.

Hinweise und Verwendung
Auslesen von Adresse ohne wert
Wenn die Adresse nicht besteht, wird der E-Parameter mit –999999999 gefüllt.

Beispiel Auslesen des aktiven Vorschubs und Speichern des Wertes in E-Parameter 10.
N... G319 I1=1 E10 I2=0 I1=1 Vorschubwert abfragen.
E10 enthält den Wert

6.4.3 G320 Aktuelle G-Daten abfragen

Abfrage Adresswerte von aktuellen modalen G-Funktion und Speichern dieser Werte in den dazu vorgesehenen E-Parameter.

Format
G320 I1=.. E...

```
G    Aktuelle G-Daten abfragen
E    E-Parameter
I1=  Anwahlnummer
```

Hinweise und Verwendung
Grundstellungen
Beim Aufstarten der Maschine werden alle Werte initialisiert. Die meiste Werte werden auf Null gesetzt.

Auslesen von aktiven modalen G-Funktionen
Mit G324 kann abgefragt werden, ob einer G-Funktion aktiv ist.
Mit G320 kann immer eine bestimmte Information abgefragt werden.

Einheit der Resultate
Die Einheit der Resultate für die Positionen ist mm oder Inch. Grad für Winkel.

Anwahlnummer

I1=Anwahlnummer	G-Funktion	Resultat min—max.	Grundstellung
	G7 Bearbeitungsebene schwenken		
1	Raumwinkel A-Achse	-180--180°	0
2	Raumwinkel B-Achse	-180--180°	0
3	Raumwinkel C-Achse	-180--180°	0
	G8 Werkzeug schwenken		
4	Raumwinkel A-Achse	-180--180°	0
5	Raumwinkel B-Achse	-180--180°	0
6	Raumwinkel C-Achse	-180--180°	0

	G9 Polpunkt (Maßbezugspunkt definieren)		
7	Polarkoordinate X-Achse		0
8	Polarkoordinate Y-Achse		0
9	Polarkoordinate Z-Achse		0
	Resultat von G17, G18, G19, G180 und G182		
10	Erste Hauptachse	1--3	
11	Zweite Hauptachse	1--6	
12	Werkzeugachse	1--3 1=X, 2=Y, 3=Z, 4=A, 5=B, 6=C	
	G25 Vorschub- und Spindeloverride wirksam		
13	Vorschub und Spindeloverride aktive	0	
	G26 Vorschub- und Spindeloverride nicht wirksam		
13	Vorschub und Spindeloverride nicht aktive	1--3 1=F=100%, 2=S=100%, F und S=100%	
	G27 Positionierfunktionen		
14	Vorschub Bewegung (I3=)	0	
15	Eilgang Bewegung (I4=)	0	
16	Positionierlogik (I5=0	0	
17	Akzelerationsminderung (I6=)	100%	
18	Konturgenauigkeit (I7=0	MC765	
	G28 Positionierfunktionen		
14	Vorschub Bewegung (I3=)	0--1	
15	Eilgang Bewegung (I4=)	0--1	
16	Positionierlogik (I5=0	0--1	
17	Akzelerationsminderung (I6=)	5—100%	
18	Konturgenauigkeit (I7=0	0—10.000µm oder MC765	
	G39 Aufmaß aktivieren/deaktivieren		
19	Längenausmaß (L)		0
20	Radiusaufmaß (R)		0
	G52 Palettennullpunktverschiebung		
21	Nullpunktverschiebung in X-Achse		0
22	Nullpunktverschiebung in Y-Achse		0
23	Nullpunktverschiebung in Z-Achse		0
24	Nullpunktverschiebung in A-Achse		0
25	Nullpunktverschiebung in B-Achse		0
26	Nullpunktverschiebung in C-Achse		0
	G54 Standard Nullpunktverschiebung		
27	Nullpunktverschiebung in X-Achse		0
28	Nullpunktverschiebung in Y-Achse		0
29	Nullpunktverschiebung in Z-Achse		0
30	Nullpunktverschiebung in A-Achse		0
31	Nullpunktverschiebung in B-Achse		0
32	Nullpunktverschiebung in C-Achse		0
33	Rotationswinkel		0

	G92/G93 inkrementelle oder absolute Nullpunktverschiebung	
34	Nullpunktverschiebung in X-Achse	0
35	Nullpunktverschiebung in Y-Achse	0
36	Nullpunktverschiebung in Z-Achse	0
37	Nullpunktverschiebung in A-Achse	0
38	Nullpunktverschiebung in B-Achse	0
39	Nullpunktverschiebung in C-Achse	0
40	Rotationswinkel	0
	Gesamte Nullpunktverschiebung (G52 + G54 + G92/G93)	
41	Nullpunktverschiebung in X-Achse	0
42	Nullpunktverschiebung in Y-Achse	0
43	Nullpunktverschiebung in Z-Achse	0
44	Nullpunktverschiebung in A-Achse	0
45	Nullpunktverschiebung in B-Achse	0
46	Nullpunktverschiebung in C-Achse	0
47	Rotationswinkel	0
	G72 Spiegeln und Maßfaktor aktivieren	
48	Maßstab Faktor Ebene (A4=)	1
49	Maßstab Faktor Werkzeugachse (A4=)	1
50	Spiegeln in X-Achse	1
51	Spiegeln in Y-Achse	1
52	Spiegeln in Z-Achse	1
53	Spiegeln in A-Achse	1
54	Spiegeln in B-Achse	1
55	Spiegeln in C-Achse	1
	G73 Spiegeln und Maßfaktor aktivieren	
48	Maßstab Faktor Ebene (A4=)	1
49	Maßstab Faktor Werkzeugachse (A4=)	1
	MC714	0= Bearbeitungsebene Faktor 1= Bearbeitungsebene Prozentuale 2= alle linear Achsen Faktor 3= alle linear Achsen Prozentuale
50	Spiegeln in X-Achse	-1--1
51	Spiegeln in Y-Achse	-1--1
52	Spiegeln in Z-Achse	-1--1
53	Spiegeln in A-Achse	-1--1
54	Spiegeln in B-Achse	-1--1
55	Spiegeln in C-Achse	-1--1
	System Achse Nummer bestimmt durch Maschinenkonstanten (MC103, MC105 usw.)	
56	X-Achse	0--6 0=nicht aktiv, 1—6 Achsenummer Z.B. Informationen für Achsenummer 1 stehen in die MC3100 und MC4700 Reihe. usw.
57	Y-Achse	0--6
58	Z-Achse	0--6
59	A-Achse	0--6
60	B-Achse	0--6
61	C-Achse	0--6
	Informationen von aktuellen Werkzeugen (Wert ist Null, wenn T0 ist aktiv oder kein Wert eingetragen ist):	
62	Aktuelle Werkzeuglänge	(L/L1=/L2= + L4= + G39 L)
63	Aktueller Werkzeugradius	(R/R1=/R2= + R4= + G39 R)
64	Aktueller Werkzeugeckenradius	(C)
65	Aktuelle Werkzeugorientierung	(O oder G302 O)

Aktuelle Spindelposition -Winkel nach Kopfdrehung (G7 oder manuell)

66 Projektierte aktuelle Spindelposition -Winkel auf die XY-Ebene nach automatischem (G7) oder manuellem Drehen des Kopfes.

G106 und G108 Kinematik verrechnen

67 Totale Verschiebung in X (Rundachse Position - Korrektur + Kin.Korrektur - MC3x14,
- ohne programmierbare Verschiebungen
  G108-Verschiebungen (Kopf und Tisch)
  IPLC-Verschiebungen

68 Totale Verschiebung in Y

69 Totale Verschiebung in Z.

70 Werte von I1= Adresse aus G108
0 = G106 aktiv
1 = G108 aktiv (im Kopf und ggf. im Tisch)

G153 und G154 Wertstücknullpunkt nachführen

71 Programmierter Status
0 = G153
1 = G154

G125 und G126 Programmierbares Abheben

72 Programmierter Status
0 = G125
1 = PLC (G126 I1=1)
2 = INT (G126 I2=1)
3 = PLC + INT (G126 I1=1 I2=1)
4 = ERR (G126 I3=1)
5 = PLC + ERR (G126 I1=1 I3=1)
6 = INT + ERR (G126 I1=1 I3=1)
7 = PLC + INT + ERR (G126 I1=1 I2=1 I3=1)

73 Programmierte Abstand

Kinematische Position der Rundachse

74 Gibt die kinematische Position der A-Rundachse zurück

75 Gibt die kinematische Position der B-Rundachse zurück

76 Gibt die kinematische Position der C-Rundachse zurück
- 0 = nicht anwesend
- 10 = geregelte Achse im Werkzeugkopf
- 11 = geregelte Achse 45^{o} im Werkzeugkopf
- 12 = Hand-Achse im Werkzeugkopf (MC501 = 10n)
- 13 = Hand-Achse 45^{o} im Werkzeugkopf (MC501 = 10n)
- 14 = Schwenk-Achse im Werkzeugkopf (MC501 = 20n)
- 15 = Schwenk-Achse 45^{o} im Werkzeugkopf (MC501 = 20n)
- 20 = geregelte Achse im Werkstücktisch
- 21 = geregelte Achse 45^{o} im Werkstücktisch
- 22 = Hand-Achse im Werkstücktisch (MC501 = 10n)
- 22 = Hand-Achse 45^{o} im Werkstücktisch (MC501 = 10n)
- 23 = Schwenk-Achse im Werkstücktisch (MC501 = 20n)
- 23 = Schwenk-Achse 45^{o} im Werkstücktisch (MC501 = 20n)

Software-Endschalter

77 gibt den Verfahrweg zum SW-Endschalter positiv in X zurück

78 gibt den Verfahrweg zum SW-Endschalter positiv in Y zurück

79 gibt den Verfahrweg zum SW-Endschalter positiv in Z zurück

80 gibt den Verfahrweg zum SW-Endschalter negativ in X zurück

81 gibt den Verfahrweg zum SW-Endschalter negativ in Y zurück

82 gibt den Verfahrweg zum SW-Endschalter negativ in Z zurück

G106 und G108 Kinematik verrechnen
83 G108 Verschiebung in der X-Achse
84 G108 Verschiebung in der Y-Achse
85 G108 Verschiebung in der Z-Achse

G153 und G154 Wertstücknullpunkt nachführen
86 G154 Verschiebung in der X-Achse
87 G154 Verschiebung in der Y-Achse
88 G154 Verschiebung in der Z-Achse

G218 Winkelkopf aktivieren:
89 G218 Verschiebung in der X-Richtung
90 G218 Verschiebung in der Y-Richtung
91 G218 Verschiebung in der Z-Richtung
92 G218 Verdrehung (Raumwinkel) in der A-Richtung
93 G218 Verdrehung (Raumwinkel) in der B-Richtung
94 G218 Verdrehung (Raumwinkel) in der C-Richtung

Beispiel Abfragen von aktuellen G Daten und speichern des Wertes in E-Parameter.

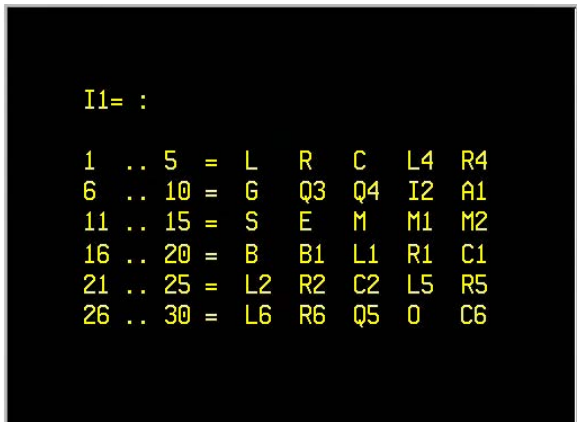
Programmbeispiel	Beschreibung
N11 G320 I1=10 E11	I1=10 Erste Hauptachse abfragen E11 enthält das Resultat E11=1 X-Achse ist erste Hauptachse.
N12 G320 I1=11 E12	I1=11 Zweite Hauptachse abfragen E12 enthält das Resultat E12=2 Y-Achse ist zweite Hauptachse.
N13 G320 I1=12 E13	I1=12 Werkzeugachse abfragen E13 enthält das Resultat E13=3 Z-Achse ist Werkzeugachse.

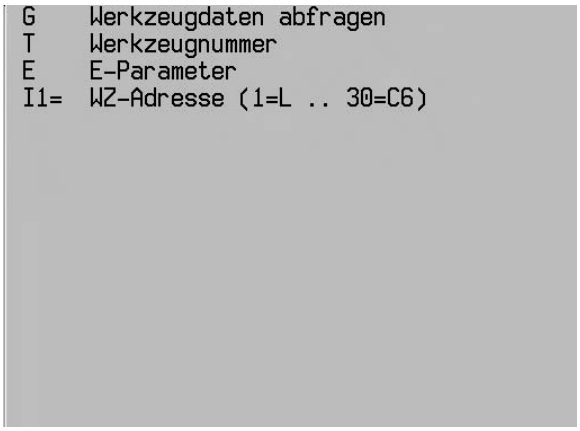
6.4.4 G321 Werkzeugdaten abfragen

Abfrage von Werten aus der Werkzeugtabelle.

Format

G321 T.. I1=.. E...





Hinweise und Verwendung

Werkzeugnummer und Position

Die Werkzeugnummer (T) muss bekannt sein. Die Position (P) in der Werkzeugtabelle kann nicht abgefragt werden.

Abfrage des Werkzeugtabellen-Wertes ohne Wert

Wenn der E-Parameter -999999999 enthält, ist die Adresse in der Werkzeugtabelle leer.

Einteilung

I1=1	L	Werkzeuglänge
I1=2	R	Werkzeugradius
I1=3	C	Werkzeugeckenradius
I1=4	L4=	Aufmaß Länge
I1=5	R4=	Aufmaß Radius
I1=6	G	Graphik
I1=7	Q3=	Werkzeugtyp
I1=8	Q4=	Anzahl Werkzeugzähne
I1=9	I2=	Schneidrichtung
I1=10	A1=	Eintauchwinkel
I1=11	S	Werkzeuggröße
I1=12	E	Werkzeugstatus
I1=13	M	Werkzeugstandzeit
I1=14	M1=	Verbleibende Werkzeugstandzeit
I1=15	M2=	Werkzeugstandzeitüberwachung
I1=16	B	Werkzeugbruchtoleranz
I1=17	B1=	Werkzeugbruchüberwachung
I1=18	L1=	Erster zusätzliche Werkzeuglänge
I1=19	R1=	Erster zusätzlicher Werkzeugradius
I1=20	C1=	Erster zusätzlicher Werkzeugeckenradius
I1=21	L2=	Zweite zusätzliche Werkzeuglänge
I1=22	R2=	Zweiter zusätzlicher Werkzeugradius
I1=23	C2=	Zweiter zusätzlicher Werkzeugeckenradius
I1=24	L5=	Verschleißtoleranz Länge
I1=25	R5=	Verschleißtoleranz Radius
I1=26	L6=	Messversatz Länge
I1=27	R6=	Messversatz Radius

I1=28	Q5=	Werkzeug-Bruchüberwachungs-Zyklus (0-9999)
I1=29	O	Werkzeugorientierung (nur bei Option Drehbetrieb)

Beispiel Programmsätze für das Abfragen der Werkzeugtabelle.

N30 G321 T10 I1=1 E1	G321 Lese Auftrag T Werkzeugnummer I1= Information über die Werkzeug-Adresse E1 E-Parameternummer: (L) Werkzeuglänge wird im E-Parameter 1 gesetzt
N40 G321 T10 I1=2 E10	R (Werkzeugradius) wird im E-Parameter 10 gesetzt
N50 G321 T10 I1=3 E20	C (Werkzeugeckenradius) wird im E-Parameter 20 gesetzt (Wenn C keinen Wert hat, ist E20=-999999999)
N60 G321 T10 I1=4 E2	L4 (Aufmaß Länge) wird im E-Parameter 2 gesetzt
N70 G321 T10 I1=5 E11	R4 (Aufmaß Radius) wird im E-Parameter 11 gesetzt
N80 E3=E1+E2	Die richtige Werkzeuglänge (E3) ist L+L4 (E1+E2)
N90 E12=E10+E11	Der richtige Werkzeugradius (E12) ist R+R4 (E10+E11)

6.4.5 G322 Maschinenkonstanten abfragen

Abfrage eines Maschinenkonstantenwerte und Speichern dieses Wertes in den dazu vorgesehenen E-Parameter.

Format

G322 E.. N1=...

```
G    Maschinenkonstanten abfragen
E    E-Parameter
N1=  Maschinenkonstantennummer
```

Hinweise und Verwendung

Auslesen von Maschinenkonstanten ohne Wert

Wenn in der Maschinenkonstantentabelle Adressen abgefragt werden, die nicht sichtbar sind, so wird der E-Parameter nicht geändert.

Beispiel Universelle Programmsätze, die für beide Nullpunkttabellentypen benutzbar sind.

N30 E5=... (Gemessene X Wert)	
N40 E6=... (Gemessene Z Wert)	
N50 G322 N1=84 E10	Maschinenkonstante 84 wird in E10 gesetzt
N60 G29 E1 N=90 E1=E10>0	Vergleichen ob MC84 > 0. Dann Sprung nach N90
N70 G150 N1=57 X7=E5 Z7=E6	Ändern der Nullpunktverschiebungstabelle ZO.ZO
N80 G29 E1 N=100 E1=1	Sprung nach N100
N90 G150 N1=54.03 X7=E5 Z7=E6	Ändern der Nullpunktverschiebungstabelle Ze.Ze

6.4.6 G324 Modale G-Funktion abfragen

Abfrage aktuelle modale G-Funktion und Speichern dieses Wertes in den dazu vorgesehenen E-Parameter.

Format

G324 I1=.. E...

```
G    Modale G-Funktion abfragen
E    E-Parameter
I1=  G-Gruppe (1,2,usw.)
```

Hinweise und Verwendung

Auslesen von Gruppe ohne Wert

Wenn die Gruppe oder die G-Funktion nicht besteht, wird der E-Parameter nicht geändert.

Gruppe Einteilung

I1=	G-Funktion
1	G0, G1, G2, G3, G6, G9
2	G17, G18, G19
3	G40, G41, G42, G43, G44, G141
4	G53, G54, G54_I, G55, G56, G57, G58, G59
5	G64, G63
6	off, G81, G83, G84, G85, G86, G87, G88, G89, G98
7	G70, G71
8	G90, G91
10	G94, G95
11	G96, G97 (nur Drehen)
12	G36, G37 (nur Drehen)
13	G72, G73
14	G66, G67
15	Off, G39
16	G51, G52
17	G196, G199
19	G27, G28
20	G25, G26, G26_S, G26_F_S
21	Off, G9
22	G202, G201
24	G180, G182, G180_XZC
26	Off, G141
27	Off, G7
28	Off, G8
29	G106, G108.

Ergebnisse

Allgemein ist das Ergebnis gleich dem Wert der modalen G-Funktion.

Zum Beispiel: G324 I1=3 ergibt, wenn G40 aktiv ist, als Ergebnis den Wert 40.

Ausnahmen sind: Off gibt Wert 0, G26_S, G26_F_S gibt 26.

G54_I gibt 54.nn, wo nn des Index ist. G180_XYZ gibt 180.

Beispiel Auslesen G-Funktion (I1=2) und Speichern des Wertes im E-Parameter 10.

G324 I1=2 E10 I1=2: G-Funktion Gruppe 2 abfragen

E10 enthält das Resultat

E10 =17 G17 ist aktiv.

6.4.7 G325 Modale M-Funktion abfragen

Abfrage einer aktuelle modale M-Funktion und speichern von diesem Wert in den dazu vorgesehenen E-Parameter.

Format

G325 I1=.. E...

```
G    Modale M-Funktion abfragen
E    E-Parameter
I1=  M-Gruppe (1,2,usw.)
```

Hinweise und Verwendung

Auslesen von Gruppe ohne Wert

Wenn die Gruppe oder die M-Funktion nicht besteht, wird der E-Parameter nicht geändert.

Bedeutung M-Funktionen

Einige dieser M-Funktionen sind Basis M-Funktionen und sind beschrieben im Paragraf “M-Funktionen“ im Kapitel “Technologische Befehle“. Die anderen sind Maschinenabhängige M-Funktionen. Für eine Beschreibung siehe das Maschinenbauerhandbuch.

Kombinierte M-Funktionen (M13 und M14).

M13 und M14 sind kombinierte M-Funktionen. (M13=M3 + M8). Dieser Funktionen müssen durch zwei Sätzen bestimmt werden.

N... G325 I1=1 E10.
N... G325 I1=3 E11
Wenn E10=3 und E11=8, dann ist M13 aktive.

Gruppe Einteilung

Gruppe I1=	M-Funktion
1	off, M5, M3, M4, M19
2	off, M40, M41, M42, M43, M44
3	M9, M7, M8
4	off, M17, M18, M19
5	off, M10, M11
6	off, M22, M23
7	off, M32, M33
8	off, M55
9	off, M51, M52
10	off, M53, M54
11	off, M56, M57, M58
12	off, M72, M73
13	off, M1=..

Ergebnisse

Allgemein ist das Ergebnis gleich dem Wert der modalen M-Funktion.

Zum Beispiel: G325 I1=2 ergibt, wenn M40 aktiv ist, als Ergebnis den Wert 40.

Ausnahmen sind: Off gibt Wert 0.

Beispiel Auslesen des M-Funktion (I1=1) und speichern des Wertes im E-Parameter 10.

N... G325 I1=1 E10 I2=1: M-Funktion Gruppe 1 abfragen
E10 enthält das Resultat
E10 =5 M5 ist aktiv.

6.4.8 G326 Aktuelle Achsposition abfragen

Abfrage eines aktuellen Achspositionswerte und Speichern dieses Wertes in den dazu vorgesehenen E-Parameter.

Format

G326 {X7=..} {Y7=..} {Z7=..} {A7=..} {B7=..} {C7=..} {D7=..} {I1=..} {I2=..}

```
G    Aktuelle Position abfragen
X7=  E-Parameter für X-Position
Y7=  E-Parameter für Y-Position
Z7=  E-Parameter für Z-Position
A7=  E-Parameter für A-Position
B7=  E-Parameter für B-Position
C7=  E-Parameter für C-Position
I1=  0=Werkstück 1=Maschine 2=RPF
I2=  0=programmierte, 1=aktuelle
D7=  E-Parameter für S-Position
```

I1=	0	Position bis Werkstücknullpunkt (Grundstellung)
	1	Position bis Maschinennullpunkt
	2	Position bis Referenzpunkt
I2=	0	Programmierter Wert (Grundstellung)
	1	Aktueller Wert

Hinweise und Verwendung

Abfragen von nicht anwesenden Achsen

Wenn die Achse nicht vorhanden ist, wird der E-Parameter mit –999999999 gefüllt.

Aufragen bei graphischer Simulation

Bei graphischer Simulation wird die X-, Y- und Z-Achse richtig abgefragt. Die Drehachsen bleiben Null.

Abfragen von Spindelposition (D7=):

Wenn I1=0 ist, ist das Resultat, die programmierte Spindelposition von M19 oder die programmierte Spindelposition in G700.

Beispiele:

Beispiel 1 Abfragen aktuelle Achspositionswerte von X, Y und Z und Speichern der Werte in die E-Parameter 20, 21 und 22.

```
N... G326 X7=20 Y7=21 Z7=22
```

Beispiel 2 Programm Fortsetzung nach Universellem Taschenfräszyklus.

N30 G202	Ende Taschenfräszyklus
N40 G326 X7=20 Y7=21 I1=0 I2=0	Unbekannte aktuelle Endposition von X und Y
N50 G29 E1 N=90 E1=E20>100	Wenn aktuelle X-Position >100, dann Sprung zu N90
N60 G29 E1 N=90 E1=E20<-100	Wenn aktuelle X-Position <-100, dann Sprung zu N90
N70 G0 X-110	G0 Bewegung nach X-110, wenn die aktuelle X-Position zwischen 100 und –100 liegt. Auf diese Weise kann man zum Beispiel ein Hindernis umgehen
N80 G0 Y 100	Weitere Ausweichbewegung

6.4.9 G327 Betriebsart abfragen

Abfrage aktuelle Betriebsart und Speichern dieses Wertes in den dazu vorgesehenen E-Parameter.

Format

G327 I1=.. E...

```
G    Betriebsart abfragen
E    E-Parameter
I1=  Aktuelle Betriebsart (1-6)
```

Hinweise und Verwendung

Gruppe Einteilung

Gruppe I1=	Betriebsart	
1	EASYoperate	0 = nicht aktiv, 1=aktiv
2	Einzelsatz	0 = nicht aktiv, 1=aktiv
3	Graphik	0 = nicht aktiv, 1=aktiv
4	Testlauf	0 = nicht aktiv, 1=aktiv
5	Suchen (Search)	0 = nicht aktiv, 1=aktiv
6	Demo	0 = nicht aktiv, 1=aktiv

Beispiel Auslesen der Betriebsart (I1=1) und speichern der Wert im E-Parameter 10.

N... G327 I1=1 E10 I1=1: Kontrollieren ob EASYoperate aktiv ist.
E10 enthält das Resultat: 0= nicht aktiv, 1=aktiv.

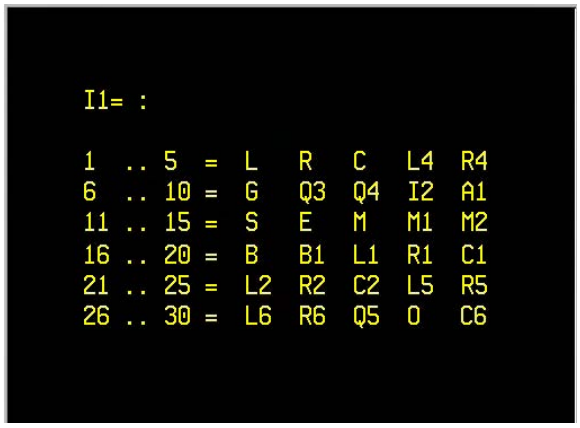
6.5 Schreib Funktionen

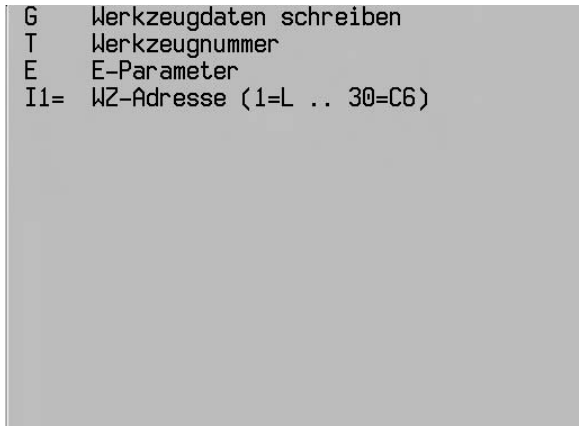
6.5.1 G331 Schreiben in die Werkzeugtabelle

Schreiben von Werten in die Werkzeugtabelle.

Format

G331 T.. I1=.. E...





Hinweise und Verwendung

Werkzeugnummer und Position

Die Werkzeugnummer (T) muss bekannt sein. Die Position (P) in der Werkzeugtabelle kann nicht geändert werden.

Schreiben des Werkzeugtabellen-Wertes ohne Wert

Wenn der E-Parameter -999999999 enthält, wird die Adresse in der Werkzeugtabelle leer.

Neue Information aktivieren

Das geänderte Werkzeug Information muss nach dem Schreiben neu aktiviert werden. (T.. M67)

Einteilung

I1=1	L	Werkzeuglänge
I1=2	R	Werkzeugradius
I1=3	C	Werkzeugeckenradius
I1=4	L4=	Aufmaß Länge
I1=5	R4=	Aufmaß Radius
I1=6	G	Graphik
I1=7	Q3=	Werkzeugtyp
I1=8	Q4=	Anzahl Werkzeugzähne
I1=9	I2=	Schneidrichtung
I1=10	A1=	Eintauchwinkel
I1=11	S	Werkzeuggröße
I1=12	E	Werkzeugstatus
I1=13	M	Werkzeugstandzeit
I1=14	M1=	Verbleibende Werkzeugstandzeit
I1=15	M2=	Werkzeugstandzeitüberwachung
I1=16	B	Werkzeugbruchtoleranz
I1=17	B1=	Werkzeugbruchüberwachung
I1=18	L2=	Erster zusätzliche Werkzeuglänge
I1=19	R2=	Erster zusätzlicher Werkzeugradius
I1=20	C2=	Erster zusätzlicher Werkzeugeckenradius
I1=21	L3=	Zweite zusätzliche Werkzeuglänge

I1=22	R3=	Zweiter zusätzlicher Werkzeugradius
I1=23	C3=	Zweiter zusätzlicher Werkzeugeckenradius
I1=24	L5=	Verschleißtoleranz Länge
I1=25	R5=	Verschleißtoleranz Radius
I1=26	L6=	Messversatz Länge
I1=27	R6=	Messversatz Radius
I1=28	Q5=	Werkzeug-Bruchüberwachungs-Zyklus (0-9999)
I1=29	O	Werkzeugorientierung (nur Drehen)

Der Werkzeugkommentar kann nicht geändert werden.

Beispiel

N10 E5=100 (Werkzeuglänge)	L (Werkzeuglänge) wird im E-Parameter 5 gesetzt
N11 E6=10 (Werkzeugradius)	R (Werkzeugradius) wird im E-Parameter 6 gesetzt
N12 E7=-999999999 (Werkzeugeckenradius)	C (Werkzeugeckenradius) wird im E-Parameter 7 gesetzt (Wenn C kein wert hat, muss E7=-999999999 werden)
N13 E8=0 (Aufmaß Länge)	L4 (Aufmaß Länge) wird im E-Parameter 8 gesetzt
N14 E9=0 (Aufmaß Radius)	R4 (Aufmaß Radius) wird im E-Parameter 9 gesetzt
N20 G331 T10 I1=1 E5	L (Werkzeuglänge) Schreiben des E-Parameter 5 in die Werkzeugtabelle
N21 G331 T10 I1=2 E6	R (Werkzeugradius) Schreiben des E-Parameter 6 in die Werkzeugtabelle
N22 G331 T10 I1=3 E7	C (Werkzeugeckenradius) Schreiben des E-Parameter 7 in die Werkzeugtabelle
N23 G331 T10 I1=4 E8	L4 (Aufmaß Länge) Schreiben des E-Parameter 8 in die Werkzeugtabelle
N24 G331 T10 I1=5 E9	R4 (Aufmaß Radius) Schreiben des E-Parameter 9 in die Werkzeugtabelle
N30 T10 M67	Werkzeug muss mit den geänderten Informationen aktiviert werden.
N..	
N40 E8=0.3 (Länge Aufmaß)	L4 (Aufmaß Länge) E-Parameter 8 wird auf 0.3 gesetzt.
N41 G331 T10 I1=4 E8	L4 (Aufmaß Länge) Schreiben des E-Parameter 8 in die Werkzeugtabelle
N50 T10 M67	Werkzeug muss wieder mit der geänderten Information aktiviert werden.

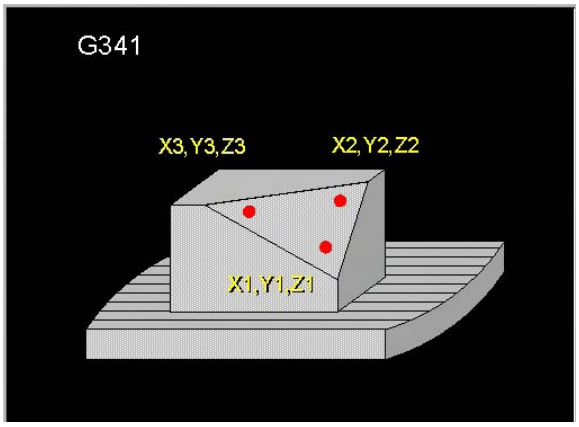
6.6 Rechenfunktionen

6.6.1 G341 Berechnung der G7-Raumwinkel

Mit G341 werden aus 3 definierten Punkten die Raumwinkel A5=, B5= und C5= berechnet. Diese Raumwinkel werden bei G7 benützt um die Ebene auszurichten.

Format

G321 {X1=.. Y1=.. Z1=.. X2=.. Y2=.. Z2=.. X3=.. Y3=.. Z3=..} O1=.. O2=.. O3=..




```
G    Berechnung der G7-Raumwinkel
X1=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
Y1=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
Z1=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
X2=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
Y2=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
Z2=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
X3=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
Y3=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
Z3=  E-Parameternummer Ebenenpunkt
O1=  E-Parameternummer Raumwinkel A5
O2=  E-Parameternummer Raumwinkel B5
O3=  E-Parameternummer Raumwinkel C5
```

Hinweise und Verwendung

X1= bis zum Z3= sind E-Parameternummer, die die Koordinaten enthalten der 3 Punkte, die die Bearbeitungsebene definieren.[mm oder Inch]. Die Adressen X1=.bis zum Z3= müssen alle im Prinzip programmiert werden. Die 3 Punkten dürfen nicht identisch sein und nicht auf einer Linie liegen.
Wenn die Adressen X1= bis zum Z3= nicht eingetragen sind, berechnet die G341 die A5=, B5= und C5= von der eingestellten gedrehten Ebene.

O1=…O3= sind die Nummern der E-Parameter, in die berechneten Raumwinkel A5=, B5= und C5= gespeichert werden [Grad]. O1=, O2= und O3= müssen programmiert werden.

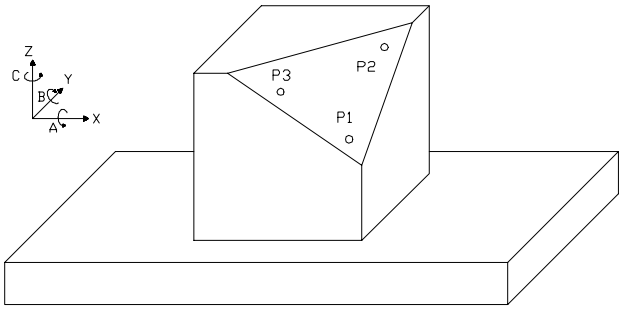
Wenn G7 oder G8 aktiv ist, müssen die Eingabewerte in dem aktiven Koordinatensystem definiert werden.

G341 ist nicht gestattet, wenn G19 aktiv ist.

Note

Wenn die von G341 verwendeten Koordinatwerten sind bestimmt in G7, G8, G17, oder G18, muss die Berechnung der Raumwinkel durch G341 in der gleichem Ebene ausgeführt werden.

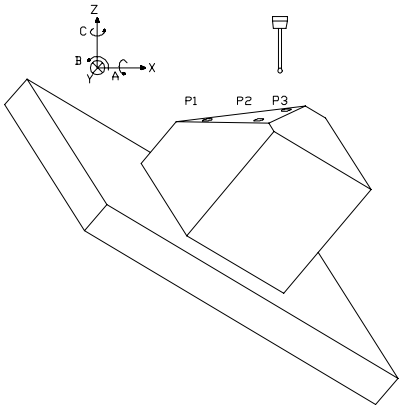
Beispiel: Ausrichten einer schrägen Ebene.



Die schrägen Ebene muss durch 3 Punkte (P1 (X,Y,Z), P2 (X,Y,Z) und P3 (X,Y,Z)) definiert werden. Wenn die Ebene zu schräge ist, um die genauen Messergebnisse zu bekommen, kann die Ebene geschwenkt werden.

Die 3 Punkte werden mit dem Messtaster gemessen und die gemessenen Positionen werden in die E-Parameter E10 bis zum E18 gespeichert:

P1 (X, Y, Z) = E10, E11 und E12
P2 (X, Y, Z) = E13, E14 und E15
P3 (X, Y, Z) = E16, E17 und E18

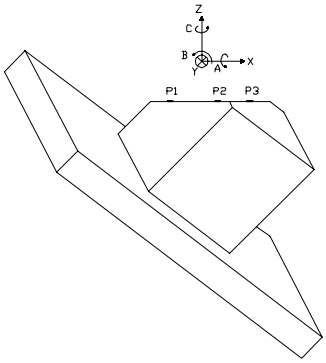


Die G341 berechnet aus diesen 3 Punkten die Raumwinkel und speichert die Werte in die E-Parameter E20, E21 and E22.

G341 X1=10 Y1=11 ……Z2=17 Z3=18 O1=20 O2=21 O3=22

Am Ende kann die schräge Ebene mit G7 ausgerichtet werden:

G7 A5=E20 B5=E21 C5=E22



6.7 Formatierte Schreibfunktionen

6.7.1 Einleitung Formatierte Schreibfunktionen

Die Formatierte Schreibfunktionen können benutzt werden:
- zum Bildschirm zu schreiben.
- zum Dateien auf die Festplatte zu schreiben.

Konfigurationsdatei zum Definieren einer Datei oder eines Fensters (Anzeige / Eingabe).

Für diese Funktionen sind Konfigurationsdateien nötig, die umschreiben, wie und wo geschrieben oder gelesen werden kann.
Diese Konfigurationsdateien werden auf der Festplatte gespeichert:
D:\STARTUP\CYCLES\FORMnnnn.CFG
nnnn ist Dateinummer von 1 bis zum 8999.

Diese wird beim Aufstarten des System aktiviert.
Der Bediener kann selbst Dateien definieren.
Die Dateigröße ist unbeschränkt.

Beschreibung Konfigurationsdatei Printdatei:

```
:Kommentar startet mit einem ';'
;
;Sections:
;Nur für ein Fenster:
;[window]                              definiert anwesendes Fenster
;number=      windowId                 wobei “windowId” = 1…4   Seehe G350

;[file]                                definiert Datei (nur für G351')
;name  =      Dateiname                wobei “Dateiname“ ist 8.3 ASCII-Charakter.
;                                            Das Verscheichnis ist immer D:\STARTUP\
;
;[string]                              definiert Position und Inhalt des Satzes.
;line    =    Zeilennummer             wobei “Zeilennummer“ = [1|...|n]   Grundstellung = 1
;position=    Positionsnummer          wobei   “Positionsnummer“ = [1|...|n]   Grundstellung = 1
;gb      =    "Satz"                   wobei “Satz“ ist <n> ASCII-Charakter
;d       =    "Satz"
;                                      Texte sind für verschiedene Sprachen definiert
;                                      Kode gb=, d=, f=

;                                      Abhängigkeits- Bedingung (IF)
conditioneparam= E-Parameter-Nummer [1|...|MC83]     (zum Beispiel 240)
conditionvalue  = Werte                              (zum Beispiel 3)
```

Wenn der “conditioneparam” (E240) den “conditionvalue” von 3 hat, wird diese Instruktion ausgeführt. In diesem Fall wird der Text "Satz" ins Fenster oder in die Datei geschrieben.

```
;
;[value]                               definiert Position, Format und E-parameter des Wertes
;line    =    Zeilennummer
;position=    Positionsnummer
;eparam=      E-Parameter              wobei “E-Parameternummer“ = [1|...|MC83]
```

;form = Bestimmt das Eingabeformat. (Grundstellung 6.3). 6.3 bedeutet: 6 Ziffer vor dem Dezimalpunkt und 3 dahinter.
Für die Adresse mit Dimensionen [mm], [degr], [mm/min] und [diam] hängt die Anzahl Ziffern hinter dem Dezimalpunkt ab von MC705 und MC707.
MC705 (Dezimal Ziffern hinter dem Dezimalpunkt) ist 3 oder 4. Die Anzahl Ziffern vor und hinter dem Dezimalpunkt wird angepasst.

MC707 (Inch/Metrisch) ist 70 (metrisch) oder 71 (Inch). Wenn MC707=71 wird die Anzahl Ziffern hinter dem Dezimalpunkt mit eins erhöht und wird die Anzahl Ziffern vor dem Dezimalpunkt mit eins reduziert.

Übersicht:	Metrisch		Inch	
MC707	71	71	70	70
MC705	3	4	3	4
Dimensionen				
[mm] Linearachse	6.3	5.4	5.4	4.5
[degr] Rotationsachse	6.3	5.4	6.3	5.4
[mm/min] Vorschub	6.3	6.3	5.4	5.4
[diam] Durchmesserprogrammierung in mm				
	6.3	5.4	5.4	4.5

;dimension= Nur [mm], [degr], [mm/min] und [diam] sind gestattet. Adressen mit diesen Dimensionen sind abhängig von MC705 und MC707.
- [mm] mm für Linearachse
- [degr] Grad für Rotationsachse
- [mm/min] mm pro Minute für Vorschub
- [diam] Durchmesserprogrammierung in mm

Grundstellung: keine Dimension

;sign = yesNo wobei “yesNo“ = y = Raum für negativen Wert
; n = kein Raum für negativen Wert

; Abhängigkeits- Bedingung (IF)
conditioneparam= E-Parameter Nummer [1|...|MC83] (zum Beispiel 240)
conditionvalue =Werte (zum Beispiel 3)
Wenn der “conditioneparam“ (E240) den “conditionvalue“ von 3 hat, wird diese Instruktion ausgeführt. In diesem Fall wird der E-Parameter-Wert ins Fenster oder in die Datei geschrieben.
;
Nur für Eingabefenster:
;[input] definiert Position, Format und E-Parameter des Eingabefeldes
; nur für G350 und windowId = 2
; nur eine [input] Sektion ist gestattet
;line = Zeilennummer
;position= Positionsnummer
;eparam= E-Parameternummer wobei “E-Parameternummer“ = [1|...|MC83]
;form = digitDecimal wobei “digitDecimal“ = <digits>.<decimals>
;sign = yesNo wobei “yesNo“ = y = Raum für negativen Wert
; n = kein Raum für negativen Wert

6.7.2 G350 Schreiben ins Fenster

Mittels E-Parameter und einer Konfigurationsdatei können bestimmte Zeilen und Werte in ein Fenster geschrieben werden. Auch kann auf eine bestimmte Eingabe gewartet werden. Für die Unwuchterfassung kann damit das Ergebnis an den Bediener gemeldet werden.

Format

G350 N1=.. {I1=...} {I2=...}

```
G    Schreiben ins Fenster
N1=  Konfigurationsdatei-Nummer
I1=  Fenster (0=unsichtbar,1=sichtbar)
I2=  Fenster: 0=keine <INT>, 1=<INT>
```

N1= Definiert die Konfigurationsdatei <'D:\STARTUP\CYCLES'\FORMnnnn.CFG> die für das Format, Zeilen und E-Parameter verwendet werden, die geschrieben werden. Dateinummer zwischen 1 und 8999.

I1= 0 = Fenster ist nicht sichtbar.
1 = Fenster ist sichtbar.

I2= 0 = Programm stoppt nicht.
1 = Programm stoppt wie " Intervention" und wartet auf <Start>

Hinweise und Verwendung

Mit G350 kann man ein vorab definiertes Fenster sichtbar machen. Die Texte im Fenster sind fest definiert. Die Werte werden nach dem definierten E-Parameter kontinuierlich aktualisiert.
Wenn I2=1 programmiert ist, wartet die Steuerung mit der Programmausführung bis die <Start> gedrückt ist. Es kann nur ein Eingabefenster gleichzeitig aktiv sein.

4 Fenster sind definiert:

Nummer	Fenstertyp	Betriebsart	Position	Größe
1	Anzeige	Handbetrieb Automatik	Rechte Seite Bildschirm Oben 'Dashboard'	15 Zeilen, 37 Zeichen
2	Eingabe	Handbetrieb Automatik	Rechte Seite Bildschirm Oben 'Dashboard'	5 Zeilen, 37 Zeichen
3	Grafik	Handbetrieb Automatik	Linker Seite Bildschirm Oben 'Dashboard'	
4	Anzeige	Handbetrieb Automatik	Linker Seite Bildschirm Oben 'Dashboard'	15 Zeilen, 37 Zeichen

Das Fenster erscheint in der Grafik, aber nicht während des Satzsuchens
Das Fenster wird nach M30 und <Programm abbrechen> unsichtbar.

6.7.2.1 Schreiben ins Fenster

N1 E11=45 Lochnummer
N2 E12=6 Nummer
N10.. G350 N1=3501 I1=1 I2=1 Schreiben ins Fenster
Datei D:\STARTUP\CYCLES\FORM3501.CFG wird benützt

```
 Bohrbild
---------------------------
 Maximum Anzahl Locher    45
 Lochnummer                6
---------------------------
```

Konfigurationsdatei Anzeige Fenster.

```
;FORM3501.CFG

[Window]
number    = 1   Auswahl Dialogfenster Nummer 1

[string]
line      = 2
d         = "Bohrbild"

[string]
line      = 4
position  = 1
d         = "Maximum Anzahl Löcher"

[value]
line      = 4
position  = 27        ;Print Wert in Feld auf Position 8 und weiter
eparam    = 11        ;E-Parameter E300 enthält den Wert
form       = 3.0      ;Format 3 Ziffern und 0 decimals
sign       = n        ;Kein Platz für Zeichen reserviert.
[string]
line      = 5
position  = 1
d         = "Aktual Lochnummer"

[value]
line      = 5
position  = 27        ;Print Wert auf Position 27 und weiter
eparam    = 12
form      = 3.0
sign      = n
```

6.7.2.2 Schreiben ins Fenster und fragen um Information

N10.. G350 N1=3502 I1=1 Schreiben ins Fenster
Datei D:\STARTUP\CYCLES\FORM3502.CFG wird benützt

Konfigurationsdatei Anzeige Fenster.

```
;FORM3502.CFG
[window]
number    = 2    ;Auswahl Dialogfenster Nummer 2
[string]
line      = 1
position  = 1
d         = "Anzahl Locher auf Kreis?
[string]
line      = 2
position  = 1
d         = "Anzahl Locher"
[input]
eparam    = 10        ;E-Parameter E10 enthält die Eingabe des Bedieners
form      = 3.0       ;Format 3 Ziffern und keine decimalstelle
sign      = n         ;Kein Platz für Zeichen reserviert.
```

6.7.3 G351 Schreiben in eine Datei

Mittels E-Parameter und einer Konfigurationsdatei können bestimmte Zeilen und Werte als Textdatei auf D:\Startup\ geschrieben werden. Für die Unwuchterfassung können damit die Eichkurven erstellt werden.

Format

G351 N1=.. I1=...

```
G    Schreiben in eine Datei
N1=  Konfigurationsdatei-Nummer
I1=  0=Zufügen, 1=Überschreiben
```

N1= Definiert die Konfigurationsdatei <'Verzeichnis'\FORMnnnn.CFG> die für das Format, Zeilen und E-Parameter verwendet wird, die geschrieben werden. Dateinummer zwischen 1 und 8999.
Das Verzeichnis kann jedes 'Cycle Design' Verzeichnis sein.
Die Konfigurationsdatei ist gleich wie beim Schreiben ins Fenster, nur werden die 'Sektion' [window] und [Input] ignoriert.

I1= Gibt an, ob die Daten am Ende einer bestehenden Datei angefügt werden, oder ob, eine gegebenenfalls bestehende Date, überschrieben wird. <0> ist anfügen.

Hinweise und Verwendung

G351 schreibt die Zeilen und Werte der Konfigurationsdatei und der E-Parameter auf die Festplatte.
Maximal 50 Zeilen von 255 Zeichen können gleichzeitig geschrieben werden.
Die Datei wird nicht im Grafik und während Satzsuchen geschrieben.

Beispiel Protokollieren von Messdaten und Schreiben in eine Datei

Ein Taschenradius im Programm wird gemessen

Folgende Daten, die im E-Parameter zu Verfügung stehen, müssen protokolliert werden:

```
N10 (Messung wird in den Sätzen N12 bis N16 programmiert;)
N11 (Hier als Beispiel nur die Ergebnisse von z.B. Messzyklus G145)
N12 E50=34.1        (Sollwert)          (Eingetragen)
N13 E51=34.05       (untere Toleranz)   (Eingetragen)
N14 E52=34.15       (obere Toleranz)    (Eingetragen)
N15 E53=34.108      (Istwert)           (Gemessen)
N16 E54=0.008       (Differenz)         (Berechnet)

N20 G351 N1=0002 I1=0 (Datei schreiben)
                      Datei D:\STARTUP\CYCLES\FORM0002.CFG wird benützt
                      I1=0  ist anfügen
```

Die Datei Messdat.txt wird:

```
Radius
Sollwert =          34.1
Untere Toleranz =34.5
Obere Toleranz = 34.5
Istwert =           34.108
Differenz =         0.008
*****************************
```

Konfigurationsdatei Protokollieren von Messdaten

FORM0002.CFG

```
;*********************************************************************
; CFG Datei zum Schreiben von Messdaten
;*********************************************************************

;---- Name der Datei die Startup geschrieben wird --------
[file]
name            = Messdat.txt

;---- Art der Messung -----------------------------
[string]
line            = 1
position        = 1
d               = Radius

;---- Sollwert -------------------------
[string]
line            = 2
position        = 1
d               = Sollwert =

[value]
line            = 2
position        = 20
eparam          = 50
form            = 6.3
dimension       = mm
sign            = y

;---- Untere Toleranz ------------------------
[string]
line            = 3
position        = 1
d               = Untere Toleranz =

[value]
line            = 3
position        = 20
eparam          = 51
form            = 6.3
dimension       = mm
sign            = y

;---- Obere Toleranz -------------------------
[string]
line            = 4
position        = 1
d               = Obere Toleranz =

[value]
line            = 4
position        = 20
eparam          = 52
form            = 6.3
dimension       = mm
sign            = y
```

```
;---- Istwert --------------------------
[string]
line            = 5
position        = 1
d               = Istwert =

[value]
line            = 5
position        = 20
eparam          = 53
form            = 6.3
dimension       = mm
sign            = y

;---- Differenz --------------------------
[string]
line            = 6
position        = 1
d               = Differenz =

[value]
line            = 6
position        = 20
eparam          = 54
form            = 6.3
dimension       = mm
sign            = y

;----------------------------------------
[string]
line            = 7
d               = ******************************************************
```

6.8 Bereich (Array) Funktionen

6.8.1 Einleitung Bereichfunktionen

Bereichfunktionen werden benutzt zur Bearbeitung von zweidimensionalen numerischen Bereichen. Ein Bereich besteht aus Reihen und Spalten. Ein Element (ein Wert) ist definiert durch eine Reihennummer und eine Spaltennummer.

Die Bereichfunktionen bieten die Möglichkeit um Bereiche interaktiv auf verschiedenen Weisen zu bearbeiten. Bereiche sind notwendig zum Speichern, Verwalten, und Ausführen von Berechnungen einer Gruppe mit (einer großen Anzahl von) Variablen. Z.B.: Speichern einer großen Anzahl von gemessenen Punkten und das Berechnen eines Mittelpunkts.

Der Vorteil der neuen Funktionalität von Bereichfunktionen ist:
- Einfache Definition des Formats von zweidimensionalen Bereichen.
- Speichern von Bereichen von Festplatte ins CNC-Speicher (während Programm-Ausführung).
- Speichern von Bereichen von CNC-Speicher auf Festplatte.
- Verwalten von Bereichen im CNC-Speicher.
- Speichern von Bereichen in ein deutliches Tabellenformat, damit die Daten einfach zu beurteilen sind.

Automatisches Löschen von Bereichen.

Alle Bereiche im Speicher, außerhalb der Bereiche, welche gespeichert sind beim Aufstarten, werden automatisch im Speicher gelöscht, nach: <CNC Rücksetzen>, <Programm-Abbruch>, <Satz-Abbruch> bei EASYoperate, M30 und CNC System Neustart.

6.8.2 Übersicht Bereichfunktionen

Funktion	Beschreibung	Quelle	Ziel
arrayNew()	Anlegen eines zweidimensionalen Bereichs in Speicher.		M
arraySave()	Speichern eines Bereichs von Speicher auf Festplatte.	M	HD
arrayOpen()	Speichern eines Bereichs von Festplatte ins Speicher	HD	M
arrayExist()	Überprüfen ob ein Bereich auf Festplatte oder in Speicher vorhanden ist.	HD / M	
arraySize()	Abfragen der Anzahl von Reihen oder Spalten im Bereich.	M	
ArrayFind()	Wert in einem Bereich suchen	M	
arrayWrite()	Wert in einen Bereich schreiben.		M
arrayRead()	Wert aus einem Bereich lesen.	M	
arrayFilter()	Filtern einer Spalte im Bereich.	HD / M	M
arraySort()	Sortieren einer Spalte im Bereich.	HD / M	M
arrayDelete()	Entfernen eines Bereichs	HD / M	

Bemerkung:
- In der dritten und vierten Spalte ist der Platz beschrieben, wo ein Bereich gespeichert ist ('HD' = Festplatte, 'M' = Speicher).
- Verschiedene Bereichfunktionen sind wirksam auf Festplatte und Speicher. Außerdem, durch die große Anzahl von Bereichdaten ist es vielleicht notwendig, Bereiche direkt auf der Festplatte zu bearbeiten, anstatt diese zuerst ins Speicher zu laden.
- Die Rückgabewerte werden gespeichert in E-Parameter. Beispiel: E10=arrayExist( ).

6.8.2.1 arrayNew (Format)

Der Zweck der Funktion arrayNew() ist einen zweidimensionalen Bereich in den Speicher des CNC Systems anzulegen.

<Format> Spaltenname oder Anzahl der Spalten.
Wenn ein Bereich mit Spaltennamen definiert wird, dann müssen die Spaltennamen programmiert werden zwischen doppelte Anführungszeichen und geschieden werden durch das Symbol ‘|’. Wenn keine Spaltenamen gewünscht sind, muss für <Format> eine Nummer programmiert werden.
Die Länge von jedem Spaltennamen definiert die Spaltenbreite.

Rückgabewert: 0 Wenn der Bereich nicht definiert ist..
nnn Wenn ein Bereich definiert ist, wird eine interne Bereichidentifikationsnummer zurück gegeben. Z. B.: 1= erster Bereich, 2=zweiter Bereich, usw.

Beispiel:

Dieses Beispiel legt einen Bereich in den Speicher der CNC an für Werkzeugdaten. Der Bereich hat drei Spalten mit den Spaltennamen ‘Werkzeug’, ‘Länge’ und ‘Radius’.

```
N1 E10=arrayNew(“Werkzeug | Länge | Radius ”)
```

Der Rückgabewert (interne Bereichidentifikationsnummer) ist z.B. E10=xxx.

Dieses Beispiel legt einen Bereich in den Speicher an, mit drei Spalten ohne Spaltennamen.

```
N1 E10=arrayNew(3)
```

6.8.2.2 arraySave (Dateiname, interne Bereichidentifikationsnummer)

Der Zweck der Funktion arraySave() ist einen Bereich vom CNC Speicher auf die Festplatte zu Speichern.

<Dateiname> Bereichname auf der Festplatte.
Der Dateiname muss zwischen doppelte Anführungszeichen definiert werden.

<Interne Bereichidentifikationsnummer > Bereichname im CNC-Speicher.
Der Bereichname muss wie eine Nummer oder als E-Parameter programmiert werden. (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).

Bemerkung: Wenn der <Dateiname> schon auf der Festplatte vorhanden ist, wird der Inhalt dieses Bereichs überschrieben.

Rückgabewert: 0 Wenn der Bereich nicht auf die Festplatte gespeichert ist.
1 Wenn der Bereich gespeichert ist.

Format auf der Festplatte.

Der Bereich der auf die Festplatte geschrieben wurde, hat das folgende Format: Z.B. Bereich mit 3 Spalten. Die Daten in einer Reihe sind getrennt durch ”|”.

```
[BEGIN]
Werkzeug |Länge.|Radius |
       1|  20.7|      5|
       2|   2.3|    5.7|
      10|  35,3|    5.8|
[END]
```

Diese Datei kann mit einem Editor editiert werden.

Beispiel

Dieses Beispiel speichert Bereiche mit Werkzeugdaten und Maschinendaten.

```
N1 E1=xxx       interne Bereichidentifikationsnummer von arrayNew
N2 E10=arraySave(“\Work\Tool.arr”, E1)
N3 E11=arraySave(“\Work\Machine.arr”, 2)
```

6.8.2.3 arrayOpen (Dateiname)

Der Zweck der Funktion arrayOpen() ist einen Bereich von der Festplatte in den Speicher des CNC Systems zu Kopieren.

<Dateiname> Name von Bereich auf der Festplatte. (Dateiname mit Pfad muss geschrieben werden zwischen doppelte Anführungszeichen).

Rückgabewert: 0 Wenn der Bereich nicht geöffnet ist.
nnn Interne Bereichidentifikationsnummer, wenn der Bereich im Speicher geöffnet ist.

Beispiel: Dieses Beispiel kopiert Bereiche mit Werkzeugdaten und Maschinendaten von Festplatte in den Speicher.

```
N1 E10=arrayOpen("\Work\Tool.arr")
Der Rückgabewert (interne Bereichidentifikationsnummer) ist z.B. E10=xxx.
N2 E11=arrayOpen("\Work\Machine.arr")
```

6.8.2.4 arrayExist (Name)

Der Zweck der Funktion arrayExist() ist zu kontrollieren ob ein Bereich auf der Festplatte oder im CNC Speicher schon besteht.

<Name> Bereichname auf der Festplatte oder im Speicher.
Festplatte: Der Name muss zwischen doppelte Anführungszeichen definiert werden.
Speicher: Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).

Rückgabewert: 0 Wenn der Bereich nicht besteht.
1 Wenn der Bereich besteht.

Beispiel: Dieses Beispiel kontrolliert ob der Bereich 'Tool.arr' auf der Festplatte besteht.

```
N1 E10=arrayExist("\Work\Tool.arr")
```

Dieses Beispiel kontrolliert ob die Bereiche im Speicher bestehen.

```
N1 E1=9700      (interne Bereichidentifikationsnummer)
N2 E10=arrayExist(E1)
N3 E11=arrayExist(9701)
```

6.8.2.5 arraySize (interne Bereichidentifikationsnummer, rowcol)

Der Zweck der Funktion arraySize() ist die Anzahl von Reihen oder Spalten in einem Bereich abzufragen.

<Interne Bereichidentifikationsnummer> Bereichname im Speicher.
Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabe-Wert von arrayNew() oder arrayOpen()).

<rowcol> 1= Anzahl der Reihen abfragen.
2= Anzahl der Spalten abfragen.

Bemerkung: Die Anzahl der Reihen im Bereich ist gleich an:

- Die Höchstzahl der nicht leeren Reihen, wenn die Reihen geschrieben sind mit arrayWrite().
- Die Anzahl der Reihen, wenn die Reihen geschrieben sind mit arrayOpen(), arraySort() oder arrayFilter().

Rückgabewert: Wenn <rowcol> = 1 wird die Anzahl der Reihen im Bereich zurückgegeben
Wenn <rowcol> = 2 wird die Anzahl der Spalten im Bereich zurückgegeben

Beispiel

Dieses Beispiel bestimmt die Anzahl der Spalten im Bereich im CNC-Speicher.

```
N1 E10=arrayOpen("\Work\Tool.arr")
N2 E11=arraySize(E10, 2)
```

6.8.2.6 arrayFind (interne Bereichidentifikationsnummer, Spalte, Wert)

Der Zweck der Funktion arrayFind() ist die Reihennummer mit dem angegebenen Wert zu finden.
<Interne Bereichidentifikationsnummer > Bereichname im Speicher.
<Spalte> Spaltennummer.
<Wert> Wert der gesucht werden soll.

Rückgabewert:
Die Reihennummer worin der angegebene Wert gefunden ist. Wenn dieser Wert nicht gefunden wird, ist der Rückgabewert 0.

Beispiel
Das folgende Bereich steht im Speicher mit interner Bereichidentifikationsnummer in E40.

Id	Unwucht	Vorschub	Amplitude
10	100,000	25	0.00345
11	100,000	50	0.00862
20	200,000	25	0.00710
21	200,000	50	0.01992

N8 E41=arrayFind(E40, 1, 20) Suche Wert = 20 in Spalte = 1. Das Resultat ist E41= 3.

Bemerkung: Mit arrayFilter kann ein Bereich generiert werden mit nur die gesuchte Werte. Auf dieser Weise kann dann die nächste Reihe gefunden werden.

6.8.2.7 arrayWrite (interne Bereichidentifikationsnummer, Reihe, Spalte, Wert)

Der Zweck der Funktion arrayWrite() ist einen Wert in einen Bereich im CNC-Speicher hinzufügen.
<Interne Bereichidentifikationsnummer> Bereichname im Speicher.
Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).
<Reihe> Reihennummer.
<Spalte> Spaltennummer.
<Wert> Wert der in den Bereich geschrieben werden soll.
Das Bereichelement(<Reihe>, < Spalte >) soll leer gemacht werden, wenn der eingetragene <Wert> '-999999999' ist

Rückgabewert: 0 Wenn der Wert nicht in Bereich geschrieben ist.
1 Wenn der Wert in Bereich geschrieben ist.

Beispiel

Werkzeug	Länge	Radius
1	20.7	5
2	42.3	5.7
10	35.5	5.8

Dieses Beispiel öffnet einen Bereich im Speicher und fügt dann eine komplette Reihe an den Bereich in Speicher hinzu.

N1 E10=arrayOpen("\Work\Tool.arr") E10= interne Bereichidentifikationsnummer
N2 E20=arrayWrite(E10, 4, 1, 11)
N3 E21=arrayWrite(E10, 4, 2, 46.0)
N4 E22=arrayWrite(E10, 4, 3, 10.6)

Tool	Length	Radius
1	20.7	5
2	42.3	5.7
10	35.5	5.8
11	46.0	10.6

Der geänderte Bereich muss mit arraySave auf die Festplatte gespeichert werden.

6.8.2.8 arrayRead (interne Bereichidentifikationsnummer, Reihe, Spalte)

Der Zweck der Funktion arrayRead() ist einen Wert aus einem Bereich im CNC-Speicher zu lesen und dann zu speichern in einen E-Parameter.

<Interne Bereichidentifikationsnummer> Bereichname im Speicher.
Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).

<Reihe> Reihennummer.

<Spalte> Spaltennummer.

Rückgabewert: Der Rückgabewert ist der Wert vom Element(<Reihe>, <Spalte >). Wenn dieses Element im Bereich leer ist, wird der Wert '-999999999' zurückgegeben.

Beispiel

Werkzeug	Länge	Radius
1	20.7	5
2	42.3	5.7
10	35.5	5.8

Dieses Beispiel öffnet zuerst einen Bereich im Speicher. Dann wird das Element in der dritten Reihe und der ersten Spalte gelesen.

```
N1 E10=arrayOpen("\Work\Tool.arr")   E10= interne Bereichidentifikationsnummer
N2 E20=arrayRead(E10, 3, 1)
```

Parameter E20 enthält nun der Wert 10

6.8.2.9 arrayFilter (Name, Spalte, Kriterium)

Der Zweck der Funktion arrayFilter() ist einen Bereich zu filtern. Der gefilterte Bereich enthält eine Reihe, worin gefilterte Werte stehen.

<Name> Bereichname auf Festplatte oder im Speicher.
Festplatte: Der Name muss zwischen doppelte Anführungszeichen definiert werden.
Speicher: Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).

<Spalte> Spaltennummer.

<Kriterium> Bedingungen zum Filtern.
Für die Parameter <Kriterium>, sind Bedingungen erlaubt, die auch für DIN gestattet sind. Ein Beispiel ist der nächste Ausdruck: (<=sin(90)).
Das Resultat ist ein Bereich, wovon alle Werte in einer Spalte kleiner oder gleich sind als sin(90).

Rückgabewert: 0 Wenn der Bereich nicht gefiltert ist.
nnn interne Bereichidentifikationsnummer, wenn der Bereich gefiltert ist.

Beispiel

Unwucht	Vorschub	Amplitude
100000	25	0.00345
100000	50	0.00862
200000	25	0.00710

In diesem Beispiel wird die ersten Spalte von dem Bereich auf der Festplatte gefiltert und das Resultat in den Speicher geschrieben.

```
N1 E10=arrayFilter("\Work\Balance.arr", 1, 100000)
        E10= interne Bereichidentifikationsnummer
```

Unwucht	Vorschub	Amplitude
100000	25	0.00345
100000	50	0.00862

6.8.2.10 arraySort (Name, Spalte, Order)

Der Zweck der Funktion arraySort() ist einen Bereich zu sortieren.

<Name> Bereichname auf Festplatte oder im Speicher.
- Festplatte: Der Name muss zwischen doppelte Anführungszeichen definiert werden.
- Speicher: Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).

<Spalte> Spaltennummer.

<Order> Sortierungsweise: 1= steigend, 2= abwärts

Bemerkung: Nach der Sortierung, kann die Anzahl der Reihen im sortierten Bereich kleiner sein, als die Anzahl der Reihen im nicht sortierten Bereich, da leere Reihen im nicht sortierten Bereich anwesend sein könnten.

Rückgabewert: 0 Bereich ist nicht sortiert.
nnn interne Bereichidentifikationsnummer, wenn der Bereich sortiert ist.

Beispiel

Unwucht	Vorschub	Amplitude
100000	25	0.00345
100000	50	0.00862
200000	25	0.00710

Dieses Beispiel sortiert steigend die dritte Spalte vom Bereich auf der Festplatte und speichert das Resultat in den Speicher.

```
N1 E10=arraySort("\Work\Balance.arr", 3, 1)
```
E10= interne Bereichidentifikationsnummer

Unwucht	Vorschub	Amplitude
100000	25	0.00345
200000	25	0.00710
100000	50	0.00862

6.8.2.11 arrayDelete (Name)

Der Zweck der Funktion arrayDelete() ist einen Bereich auf der Festplatte oder in den CNC-Speicher zu löschen.

<Name> Bereichname auf Festplatte oder im Speicher.
- Festplatte: Der Name muss zwischen doppelte Anführungszeichen definiert werden.
- Speicher: Nummer oder E-Parameter (interne Bereichidentifikationsnummer) (Rückgabewert von arrayNew() oder arrayOpen()).

Rückgabewert: 0 der Bereich ist nicht gelöscht.
1 der Bereich ist gelöscht.

Beispiel

Dieses Beispiel löscht einen Bereich auf der Festplatte.

```
N1 E10=arrayDelete("\Work\Tool.arr")
```

Dieses Beispiel löscht einen Bereich im Speicher.

```
N1 E10=arrayOpen("\Work\Tool.arr")      E10= interne Bereichidentifikationsnummer
N2 E11=arrayDelete(E10)
```

6.8.3 Methode mit Konfigurationsdatei (Frühere Versionen)

In Früheren Versionen ist eine beschränkte Möglichkeit implementiert.
Es ist besser nur die neuen Funktionen zu benutzen.

Konfigurationsdatei

Konfigurationsdateien sind notwendig um zu umschreiben, wie und wo geschrieben oder gelesen werden kann.
Diese Konfigurationsdateien werden auf die Festplatte gespeichert.

D:\STARTUP\CYCLES\ARRnnnnn.CFG
nnnnn ist Dateinummer von 1 bis zum 89999.

Datei zum Definieren eines Bereiches.

Ein Bereich wird durch eine Konfigurationsdatei definiert.
Dieser wird beim Aufstarten vom System aktiviert.
Maximal 10 Bereiche können definiert werden.
Der Bediener kann die Dateien selbst definieren.
Die Bereichgröße beträgt maximal 5000 Elementen für alle Bereiche zusammen.

Beschreibung einer Bereich-Konfigurationsdatei:

```
;Kommentar start mit ein ';'
;
;Sections:
;[element]                          definiert ein Element im Bereich
row     =       Reihennummer       ;wobei Reihenummer = [1|...|9999]
col     =       Spaltennummer      ;wobei Spaltennummer = [1|...|9999]
;                                  Reihe * Spalte <= 5000
val     =       Wert               ;wobei Wert = real number (double)
;
```

Füllen von Bereiche

Einer Konfigurationsdatei kann mit Werten (Bereiche) gefüllt werden. Diese Bereiche können bei der Ausführung, ähnlich wie E-Parameter gelesen werden. Er ist keine Funktion, womit während der Ausführung, in ein Bereich geschrieben werden kann.

Beispiel Bereich-Konfigurationsdatei.

ARRnnnnn.CFG

```
[element]
row     =       1
col     =       1
val     =       0               ; Element (1,1).=.0

[element]
row     =       3
col     =       66
val     =       397.01          ; Element (3,66) = 397.01

 [element]
row     =       9999            ;maximale Reihengröße
col     =       9999
val     =       -123456789.123456789
```

arrayRead (ArrayNummer, Reihe, Spalte)

ArrayNummer	gibt die Nummer des Bereiches an. Jeder Bereich hat seine eigene Konfigurations-Datei. ArrayNummer zwischen 1 und 89999.
Reihe	gibt die Reihennummer im Bereich an, die gelesen werden soll. Reihe zwischen 1 und 999999.
Spalte	gibt die Spaltennummer in der Reihe des Bereichs an, die gelesen werden soll. Spalte zwischen 1 und 999999.

METHODE MIT KONFIGURATIONSDATEI (FRÜHERE VERSIONEN)

Mit der Funktion arrayRead können feste Bereiche gelesen werden. Die Bereiche werden durch eine Konfigurationsdatei (D:\STARTUP\CYCLES\ARRnnnnn.CFG) gefüllt

Leere 'Elemente' der Bereiche haben den Wert <–999999999>.

Beispiel

```
arrayRead
E300 = arrayRead(100,1,2)
E300 hat den Wert von Bereich 100, Reihe 1, Spalte 2
```

7. Werkzeugmesszyklen für Lasermessen

7.1 Allgemeine Hinweise für Lasermessen

Das Lasermessen ist ergänzt mit die folgenden G-Funktionen:

G951	Kalibrieren	Ersetzt G600.
G953	Werkzeug-Länge messen	Ersetzt G601.
G954	Werkzeug-Länge, Werkzeug-Radius	Ersetzt G602.
G955	Schneidenkontrolle SF	Ersetzt G603.
G956	Werkzeug-Bruchkontrolle	Ersetzt G604.
G957	Schneidenkontrolle KF.	
G958	Werkzeug-Messen Länge, Radius, Eckenradius.	

Für die Beschreibung dieser G-Funktionen, Siehe: Handbuch Blum.

Für das Lasermessen von Drehwerkzeuge: Siehe G615 in Kapitel: Drehen.
Für das Lasermessen der Temperaturkompensation: Siehe G642 in Kapitel: Messzyklen.

Verfügbarkeit

Maschine und Steuerung müssen vom Maschinenhersteller für das Messgerät vorbereitet sein. Stehen an ihrer Maschine nicht alle hier beschriebene G-Funktionen zur Verfügung, beachten Sie dann ihr Maschinenhandbuch.

Programmierung

Bevor eine der G600-G604 Funktionen angerufen wird, muss M24 (Messgerät einschalten) programmiert werden, wodurch das Messgerät eingeschaltet und gegebenenfalls in die richtige Messposition geschwenkt wird.
Am Ende muss M28 (Messgerät ausschalten) programmiert werden, wodurch das Messgerät wieder eingezogen wird.

Eventuelle Rundachsen werden nicht berücksichtigt oder positioniert.
Freie Bearbeitungsebene G7 darf nicht aktiv sein

Maschinenkonstanten

Die G-Funktion werden über folgende Maschinenkonstanten aktiviert:
MC261 >0: Messzyklus-Funktionen
MC254 >0: Werkzeug messen
MC840 =1: Messtaster anwesend
MC854 =1: Werkzeug Messgerät Typ (0=keine, 1=Laser, 2=TT130)

MC350 Tasterposition 1. Achse negativ µm
MC351 Tasterposition 1. Achse positiv µm
MC352 Tasterposition 2. Achse negativ µm
MC353 Tasterposition 2. Achse positiv µm
MC354 Tasterposition 3. Achse negativ µm
MC355 Tasterposition 3. Achse positiv µm

MC350 bis MC355 sind Bediener-Maschinenkonstanten und werden beim Kalibrieren gefüllt.

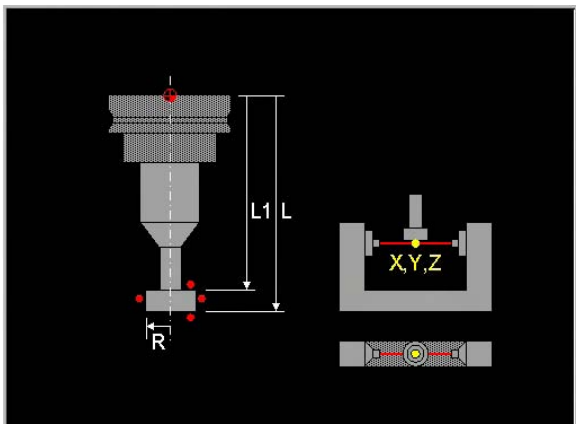
MC356 Achsnummer für Radialmessen: 1=X, 2=Y, 3=Z
MC357 Werkzeugachse-Nummer für Messen: 1=X, 2=Y, 3=Z
MC358 Messen: 3. Achse 0=nein, 1=Ja
MC359 Radiale Antastseite: -1=neg, 0=aut, 1=pos

MC360 -- MC369 sind für ein zweites Lasermessgerät in einem anderen Arbeitsbereich oder einer Vorsatzspindel vorgesehen. Welches Bereich benützt wird, wird über die IPLC bestimmt.

MC370 Maximum Werkzeugradius µm
MC371 Maximum Werkzeuglänge µm
MC372 Freiraum unter dem Laserstrahl µm
MC373 Freiraum hinter dem Laserstrahl µm

7.2 G600 Lasersystem: Kalibrieren

Ermitteln der Position des Lasermessgeräts und speichern dieses Positionswertes in die dazu vorgesehenen Maschinenkonstanten.




```
G    Lasersystem: Kalibrieren
S    Spindeldrehzahl
X    Meßpunkt
Y    Meßpunkt
Z    Meßpunkt
I1=  Rundlauf ermitteln 0=nein 1=ja
```

Hinweise und Verwendung

Rundlauffehler ermitteln (I1=)

Mit dem Adresse I1= kann bestimmt werden ob der Rundlauffehler gemessen und in die Werkzeugtabelle beim Kalibrierwerkzeug gespeichert werden soll. Es ist erforderlich, die Rundlauffehler einmalig mit einem sauberen Kalibrierdorn, zu ermitteln.

I1= 0 Rundlauffehler nicht ermitteln (Grundstellung)
1 Rundlauffehler ermitteln

Der radiale Rundlauffehler wird unter R4= in den Werkzeugspeicher geschrieben.

Der axiale Rundlauffehler wird unter L4= in den Werkzeugspeicher geschrieben und die Länge L wird um den L4-Wert reduziert. Die Summe L+L4 bleibt konstant.

Drehzahl

S = Drehzahl (empfohlener Wert S3000)

Das Kühlmittel wird durch Links-Rechts-Lauf abgeschleudert.

Die Spindel wird am Ende des Zyklus mit M5 ausgeschaltet.

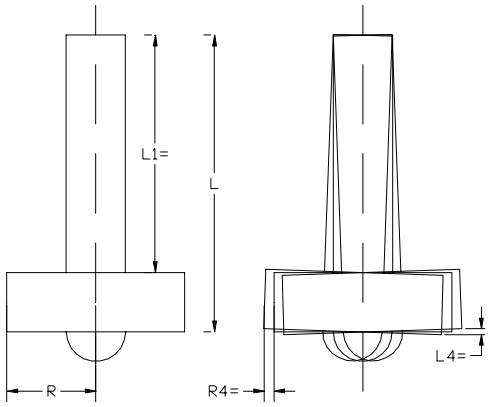
Kalibrierdorn, Adressen vom Werkzeugspeicher

Die Maße des Kalibrierdorns werden in den Werkzeugspeicher eingetragen.

L Länge des Kalibrierdorns (Unterseite des zylindrischen Teiles)
R Radius
L1= Zweite Länge (Oberseite des zylindrischen Teiles)
Die zweite Länge L1= wird nicht eingetragen, wenn ein vollzylindrischer Kalibrierstift verwendet wird. In diesem Fall wird nur die Oberseite des Laserstrahls kalibriert.

Die Rundlauffehler R4 und L4 des Kalibrierdorns werden vom Kalibrierzyklus in den Werkzeugspeicher geschrieben.

R4= Radiale Rundlauffehler des Kalibrierdorns.
L4= Axiale Rundlauffehler des Kalibrierdorns.



Definition Kalibrierwerkzeug im Werkzeugspeicher.

Position des Messgerätes

X, Y, Z ist die globale Position (+/- 5 mm genau) des Messgerätes, bezogen auf den Maschinennullpunkt.
Wenn X, Y oder Z nicht eingetragen sind, werden die kalibrierten Positionen aus den Maschinenkonstanten benutzt.

Beim Bestimmen der Position des Messgeräts für die Kalibrierung, muss die Mitte der Unterkante des Stifts (Maß L) im Lichtstrahl (+/- 5 mm) gesetzt werden.

Beim Kalibrieren wird die genaue Position des Messgeräts gemessen und in MC350-MC355 gespeichert. Die gespeicherte Werte beziehen sich auf dem Referenzpunkt der Maschine.

- Nullpunktverschiebungen dürfen nicht aktiv sein, wenn X, Y oder Z eingetragen sind.
- Es muss ein Kalibrierwerkzeug gewählt sein. T0 ist nicht erlaubt.

Beispiele

Beispiel Kalibrieren vom Lasermessgerät

N... G600 X300 Y500 Z600 S3000

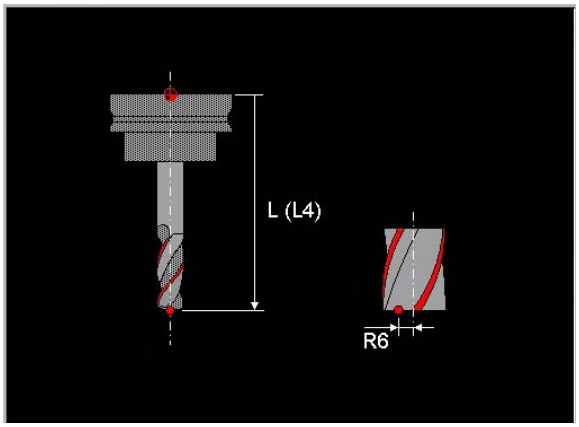
Beispiel Kalibrieren vom Lasermessgerät, Ermitteln des Rundlauffehlers.

N... G600 X300 Y500 Z600 I1=1 S3000

Rundlauffehler L4 und R4 werden in der Werkzeugtabelle gespeichert, die Länge L wird angepasst (I1=1).
Die genauen X, Y, und Z-Positionen werden in die Maschinenkonstanten gespeichert.

7.3 G601 Lasersystem: Länge vermessen

Vermessen der Länge von Werkzeugen.




```
G    Lasersystem: Länge vermessen
S    Spindeldrehzahl
I1=  WZ Meßseite 0=unten 1=oben
```

Hinweise und Verwendung

Werkzeugseite (I1=) Vom Werkzeug kann die Unterkante oder die Oberkante gemessen werden.
I1=0 Unterkante Messen (Grundstellung) und I1=1 Oberkante Messen

Drehzahl (S) (empfohlener Wert S3000)

Wenn die Spindel nicht vorab eingeschaltet ist (M5 oder M19), wird:

- das Kühlmittel durch Links-Rechts-Lauf abgeschleudert.
- die Spindel am Ende des Zyklus mit M5 ausgeschaltet.

Wenn die Spindel vorab eingeschaltet ist (M3 oder M4), erfolgt kein Richtungswechsel oder Spindelstop am Ende des Zyklus.

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
L5=	Längetoleranz
R6=	Radiusposition für Längenvermessung.
E	Werkzeugstatus

Aktionen

Prüfen (E=1) Die gemessene Abweichung wird in die Werkzeugtabelle zu L4 addiert.

Messen (E=0 oder kein Wert):

Bei der Erstvermessung wird die Werkzeuglänge überschrieben, das Aufmaß L4 =0 und den Werkzeugstatus E=1 gesetzt.

- Drehzahlabhängiger Messvorschub wird vom Zyklus berechnet.

Werkzeugstatus

Bei Überschreitung der Toleranz wird den Werkzeugstatus E-1 gesetzt.
Wenn beim Start des Zyklus der Werkzeugstatus E=1 ist, wird der Zyklus übersprungen.

Längenmessung

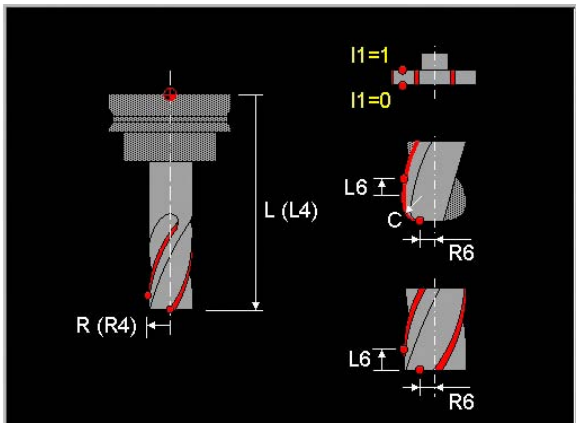
Wenn der Werkzeugradius größer als MC373, und R6 nicht programmiert ist, so wird die Länge exzentrisch gemessen.
Wenn R6 programmiert ist und R-R6 > MC373, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

Zyklusablauf bei Länge Messung einer Oberkante (I1=1) vom unbekanntem Werkzeug:

- Erst wird der Unterkante in die Mitte gemessen.
- Danach fährt das Werkzeug auf die Radiusposition (R6=) seitlich weg.
- Das Werkzeug wird 2 mm über den Freiraum unter dem Laserstrahl positioniert.
- Die Oberkante wird druckend nach oben gemessen.

7.4 G602 Lasersystem: Länge und Radius vermessen

Vermessen von Länge und Radius Werkzeuge mit Lasermessgerät.




```
G    Lasersystem: Länge u.Radius verm.
S    Spindeldrehzahl
I1=  WZ Meßseite 0=unten 1=oben
I2=  Zweiseitig. Messen 0=nein 1=ja
```

Hinweise und Verwendung

Auswahl der Werkzeugseite (I1=)

Vom Werkzeug kann die Unterkante oder die Oberkante gemessen werden.

I1= 0 Unterkante Messen (Grundstellung)
1 Oberkante Messen

Auswahl ein- oder zweiseitiges messen (I2=)

Das Werkzeug kann ein- oder zweiseitig gemessen werden.

I2= 0 einseitiges Messen (Grundstellung)
1 zweiseitiges Messen

Bei zweiseitigen Messen haben Temperaturfehler und Werkzeugschrägstand keinen Einfluss auf den gemessenen Radius.

Drehzahl

S = Drehzahl (empfohlener Wert S3000)

Wenn die Spindel nicht vorab eingeschaltet ist (M5 oder M19), wird:

- das Kühlmittel durch Links-Rechts-Lauf abgeschleudert.
- die Spindel am Ende des Zyklus mit M5 ausgeschaltet.

Wenn die Spindel vorab eingeschaltet ist (M3 oder M4), erfolgt kein Richtungswechsel oder Spindelstop am Ende des Zyklus.

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L Werkzeuglänge
L4= Aufmaß Länge
L5= Längetoleranz
R Werkzeugradius
R4= Aufmaß Radius
R5= Radiustoleranz
L6= Position oberhalb der Werkzeugspitze für Rundlaufkontrolle.
R6= Radiusposition für Längenvermessung.
Q4= Anzahl der Zähne
E Werkzeugstatus
C Werkzeugeckenradius

Aktionen

Prüfen (E=1):

Die gemessene Abweichung wird in die Werkzeugtabelle zu L4 und R4 addiert.

Messen (E=0 oder kein Wert):

Bei der Erstvermessung wird die Werkzeuglänge überschrieben, das Aufmaß L4 =0 und den Werkzeugstatus E=1 gesetzt.

- Drehzahlabhängiger Messvorschub wird vom Zyklus berechnet.

Werkzeugstatus

Bei Überschreitung der Toleranz wird den Werkzeugstatus E-1 gesetzt.

Wenn beim Start des Zyklus der Werkzeugstatus E=1 ist, wird der Zyklus übersprungen.

Längenmessung

Wenn der Werkzeugradius größer als MC373 und R6 nicht programmiert ist, so wird die Länge exzentrisch gemessen.

Wenn R6 programmiert ist und R-R6 > MC373, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

Radiusmessung

Wenn L6=0 wird keine Radiusmessung durchgeführt.

Wenn L6 größer ist als MC372, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

Rundlaufkontrolle

Wenn Q4>0 (Anzahl der Zähne aus der Werkzeugtabelle), wird nach der Radiusmessung eine Rundlaufkontrolle durchgeführt.

Die Rundlaufkontrolle wird mit einer berechneten Drehzahl ausgeführt.

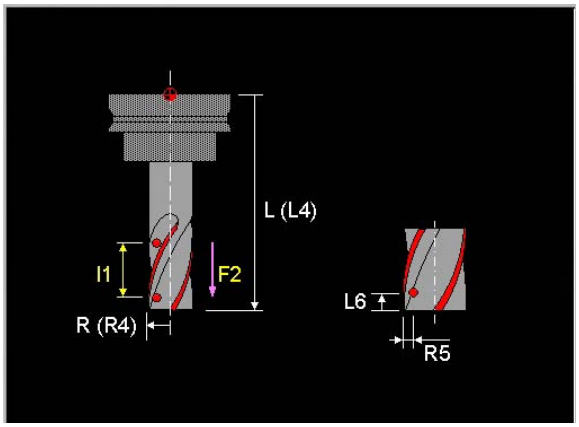
Der Drehzahlüberlagerungsschalter ist nicht aktiv.

Zyklusablauf bei Länge Messung einer Oberkante (I1=1) vom unbekanntem Werkzeug:

- Erst wird der Unterkante in die Mitte gemessen.
- Danach fährt das Werkzeug auf die Radiusposition (R6=) seitlich weg.
- Das Werkzeug wird 2 mm über den Freiraum unter dem Laserstrahl positioniert.
- Die Oberkante wird druckend nach oben gemessen.

7.5 G603 Lasersystem: Einzelschneidenkontrolle

Kontrollieren von dem unteren Teil (Inspektionshöhe) des Werkzeuges mit einem Lasermessgerät.



Hinweise und Verwendung

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
R	Werkzeugradius
R4=	Aufmaß Radius
R5=	Radiustoleranz
L6=	Position oberhalb der Werkzeugspitze für Rundlaufkontrolle.
Q4=	Anzahl der Zähne
E	Werkzeugstatus

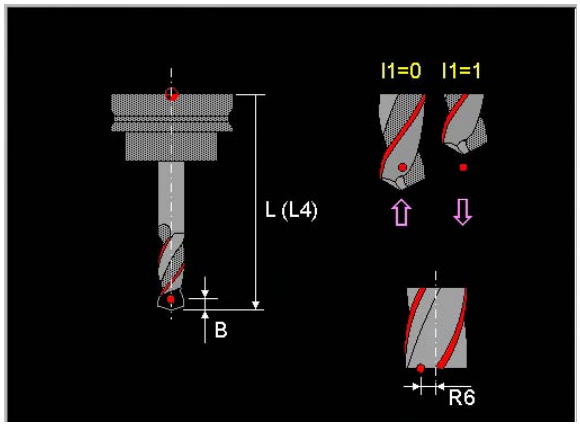
Werkzeugstatus

Bei Überschreitung der Toleranz wird den Werkzeugstatus E-1 gesetzt.
Wenn beim Start des Zyklus der Werkzeugstatus E=1 ist, wird der Zyklus übersprungen.

- Wenn I1=0 wird nur eine Rundlaufkontrolle ausgeführt.
- Die Schneidenkontrolle wird mit einer berechneten Drehzahl ausgeführt.
- Der Drehzahlüberlagerungsschalter ist nicht aktiv.
- Maximale Fehler werden über R5 festgelegt.
- Wenn I1+L6 größer ist als MC372, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

7.6 G604 Lasersystem: Werkzeugbruchkontrolle

Werkzeugbruchkontrolle.




```
G    Lasermeßsystem: Bruchkontrolle
S    Spindeldrehzahl
I1=  Meßrichtung 0=ziehend 1=drückend
I2=  0=Fehler/Palette 1=kein Fehler
O1=  E-Parameternummer für WZ-Status
```

Hinweise und Verwendung

Messrichtung (I1=)

Die Messrichtung kann ziehend oder drückend sein.

I1= 0 ziehend (Grundstellung)
1 drückend

Die schnelle ziehende Messung wird bevorzugt. Werkzeuge mit starkem Hohlschliff müssen aber drückend gemessen werden, weil sonnst dieser Hohlschliff als Bruch erkannt wird.

Fehlerauswertung (I2=)

Wenn ein Bruch festgestellt wurde, können verschiedene Aktionen Folgen:.

I2= 0 Fehlermeldung oder Palette Ausschleusen (Grundstellung)
1 Kein Fehlermeldung

Die Auswahl I2=0 sorgt dafür, dass bei Werkzeugbruch die Funktion M105 (Werkzeugbruch wurde festgestellt) ausgegeben wird. Die IPLC schaltet den Laser ab und die Steuerung bringt eine Fehlermeldung.

Wenn aber ein Palettensystem anwesend ist wird, wenn möglich, die Palette ausgeschleust, das aktuelle Programm abgebrochen und eine neue Palette eingeleitet.

Die Auswahl I2=1 sorgt dafür, dass bei Werkzeugbruch keine Fehlermeldung ausgegeben wird. Jeder Aktion muss im Teileprogramm programmiert werden. Dazu kann der Werkzeugstatus (Wert E vom Werkzeugspeicher) direkt in einen E-Parameter geschrieben werden. Siehe Adresse O1.

Werkzeugstatus Ausgabe in E-Parameter (O1=)

Der Werkzeugstatus (Definition wie E im Werkzeugspeicher) wird in den angegebenen E-Parameter geschrieben. An Hand dieses Parameters kann im Programm festgestellt werden, ob ein Werkzeugbruch erkannt wurde (Status –4). Dies ist sinnvoll, wenn die Fehlermeldung mit I2=1 abgeschaltet ist

Drehzahl

S = Drehzahl (empfohlener Wert S3000)

Wenn die Spindel nicht vorab eingeschaltet ist (M5 oder M19), wird:

- Spindel im Rechtslauf (M3) eingeschaltet.
- Spindel am Ende des Zyklus mit M5 ausgeschaltet.

Wenn die Spindel vorab eingeschaltet ist (M3 oder M4), erfolgt kein Spindelstop am Ende des Zyklus.

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
R	Werkzeugradius
R4=	Aufmaß Radius
B	Bruchtoleranz in mm. (auch im Inch Betrieb).
R6=	Radiusposition für Bruchkontrolle.
E	Werkzeugstatus

Werkzeugstatus

Bei Überschreitung der Bruchtoleranz wird den Werkzeugstatus E=-4 gesetzt und zusätzlich eine Fehlermeldung in Abhängigkeit von I2= gegeben.
Auch wenn beim Start des Zyklus der Werkzeugstatus E=1 ist, wird die Bruchkontrolle durchgeführt.

Die Grundstellung für die Toleranz B wird in MC33 eingetragen. Nur die werte 1 und 2 mm sind erlaubt. Die Einstellung von MC33 gilt auch in mm und Inches.

Bruchmessung wird eingeschaltet durch MC32.

Bruchmessung

Wenn der Werkzeugradius größer als MC373, und R6 nicht programmiert ist, so wird die Länge exzentrisch gemessen.
Wenn R6 programmiert ist und R-R6 > MC373, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

8. Werkzeugmesszyklen für Messsysteme “Tisch-Taster“ (TT)

8.1 Allgemeine Hinweise für Messsysteme “Tisch-Taster“ (TT)

Bemerkung: TT steht für “Tisch-Taster“, z.B. TT130 oder ein ähnliches Gerät.

Verfügbarkeit

Maschine und CNC müssen vom Maschinenhersteller für das Messgerät vorbereitet sein. Stehen an ihrer Maschine nicht alle hier beschriebenen G-Funktionen zur Verfügung, beachten Sie dann ihr Maschinenhandbuch.

Programmierung

Bevor einer von die G600-G609 Funktionen angerufen wird, muss eine M24 (Messgeräte einschalten) programmiert werden, wodurch das Messgeräte in die richtige Messposition gesetzt wird. Am Ende muss eine M28 (Messgeräte ausschalten) programmiert werden, wodurch das Messgeräte wieder eingezogen wird.

Maschinenkonstanten

Die G-Funktion und die zugehörigen Maschinenkonstanten wird über folgende Maschinenkonstanten aktiviert.

MC261 >0: Messzyklus-Funktionen
MC254 >0: Werkzeug messen
MC840 =1: Messtaster anwesend
MC854 =2: Werkzeug Messgerät Typ (0=keine, 1=Laser, 2=TT)

MC350 Probeposition 1st Achse µm
MC352 Probeposition 2nd Achse µm
MC354 Probeposition 3rd Achse µm

Die Koordinaten des TT Stylus Mittelpunkts sind bezogen auf den Maschinennullpunkt G51 und G53.

In MC350 bis MC355 werden nach dem Kalibrieren die genauen Positionen geschrieben.

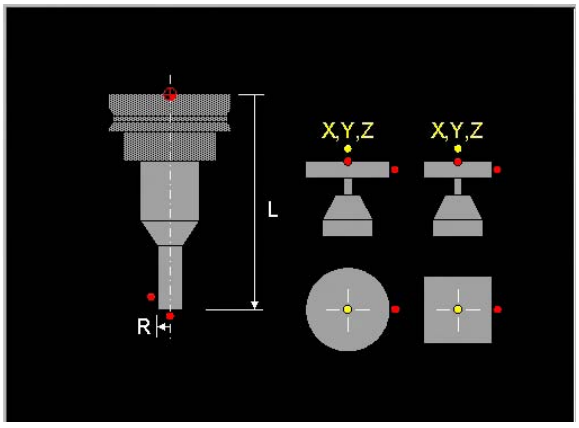
MC356 Achsennummer für Radialmessen: 1=X, 2=Y, 3=Z
MC357 Werkzeugachse-Nummer für Messen: 1=X, 2=Y, 3=Z
MC358 Messen: 3. Achse 0=nein, 1=Ja
MC359 Radiale Antastseite: -1=neg, 0=aut, 1=pos

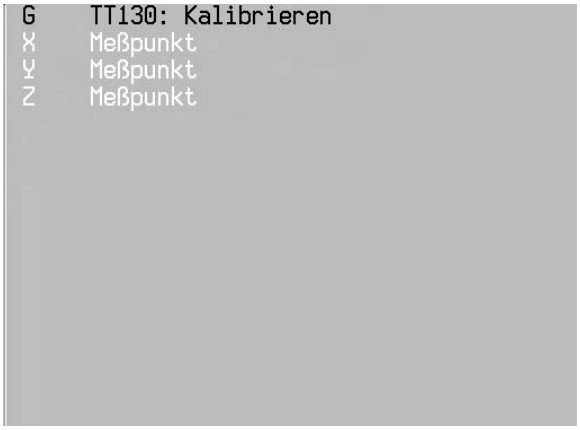
MC360 -- MC369 sind bestimmt für ein zweites Lasermessgerät in ein andere Arbeitsbereich oder eine Vorsatzspindel. Welch Gebiet benützt wird, wird bestimmt durch das IPCL.

MC392 Maximaler zulässiger Messfehler bei Werkzeugvermessung mit rotierendem Werkzeug (2 - 1000 µm)
MC394 Antastvorschub bei Werkzeugvermessung mit nicht rotierendem Werkzeug (10 - 3000 mm/min)
MC395 Abstand Werkzeugunterkante zu Stylus Oberkante bei Werkzeug Radius-Vermessung. (1 - 100000 µm)
MC396 Durchmesser bzw. Kantenlänge des Stylus des TT. (1 - 100000 µm)
MC397 Sicherheitszone um den Stylus des TT für Vorpositionierung. (1 - 10000 µm)
MC398 Eilgang im Antast-Zyklus für TT. (10 - 10000 mm/min)
MC399 Maximale zulässige Umlaufgeschwindigkeit an der Werkzeugschneide. (1 - 120 m/min)

8.2 G606 TT: Kalibrierung

Ermitteln von der Position des Messgeräts und speichern dieses Positionswertes in den dazu vorgesehenen Maschinenkonstanten.





Hinweise und Verwendung

Kalibrierwerkzeug

Bevor Sie Kalibrieren, müssen Sie den genauen Radius und die genaue Länge des Kalibrier-Werkzeugs in die Werkzeugtabelle eintragen.

Ablauf

Der Kalibriervorgang läuft automatisch ab. Die MillPlus ***IT*** ermittelt auch automatisch den Mittenversatz des Kalibrierwerkzeugs. Dazu dreht die MillPlus ***IT*** die Spindel nach der Hälfte des Kalibrierzyklus um 180°. Als Kalibrierwerkzeug verwenden Sie einen exakt zylindrischen Teil, z.B. einen Zylinderstift. Die Kalibrierwerte speichert die MillPlus ***IT*** in der Maschinenkonstanten und berücksichtigt sie bei nachfolgenden Werkzeugvermessungen.

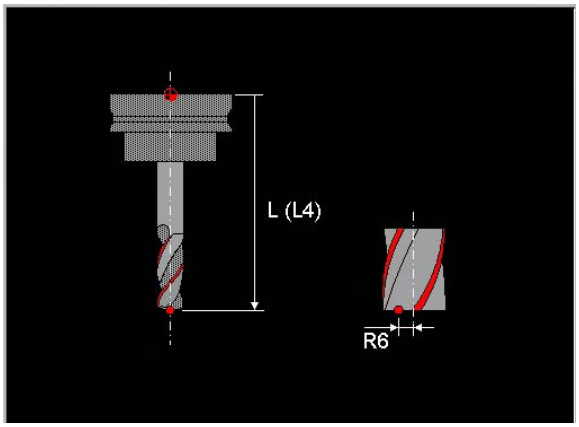
In den MC350, MC352, MC354 ist die Lage der TT im Arbeitsraum der Maschine festgelegt. Wenn Sie einen der MC350, MC352, MC354 ändern, müssen Sie neu Kalibrieren.

Position

Position in die X, Y und Z-Achse eingeben, in der eine Kollision mit Werkstücken oder Spannmitteln ausgeschlossen ist. Wenn die Positionshöhe so klein eingegeben ist, dass die Werkzeugspitze unterhalb der Telleroberkante liegen würde, positioniert die MillPlus ***IT*** das Kalibrierwerkzeug nicht automatisch über den Teller.

8.3 G607 TT: Werkzeuglänge vermessen

Vermessen der Länge von Werkzeugen.



Hinweise und Verwendung

Werkzeug-Länge und -Radius

Bevor Sie Werkzeuge zum ersten Mal vermessen, tragen Sie den ungefähren Radius (R10), die ungefähre Länge (L100), die Anzahl der Schneiden (Q4=4) und die Schneid-Richtung (I2=0) des jeweiligen Werkzeugs in die Werkzeug-Tabelle ein.

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
L5=	Verschleißtoleranz Länge
R	Werkzeugradius
R4=	Aufmaß Radius
R6=	Messversatz Radius
E	Werkzeugstatus

Ablauf

Die Werkzeuglänge kann auf drei verschiedene Arten bestimmt werden:

1 Wenn der Werkzeugdurchmesser größer ist als der Durchmesser der Messfläche des TT, dann vermessen Sie mit rotierendem Werkzeug.

2 Wenn der Werkzeugdurchmesser kleiner ist als der Durchmesser der Messfläche desTT oder wenn Sie die Länge von Bohrern oder Radiusfräser bestimmen wollen, dann vermessen Sie mit stillstehendem Werkzeug.

3 Mit Parameter I2=1 werden alle Zähne gemessen. Die Messung wird ausgeführt mit stehender Spindel. Die größte Zahnlänge wird in die Werkzeugtabelle gespeichert.

Vermessung mit rotierendem Werkzeug

Um die längste Schneide zu ermitteln, wird das zu vermessende Werkzeug zum Tastsystemmittelpunkt versetzt und rotierend auf die Messfläche des TT gefahren. Den Versatz programmieren Sie in der Werkzeugtabelle unter Werkzeugversatz; Radius (R).

Vermessung mit stillstehendem Werkzeug (z.B. für Bohrer).

Das zu vermessende Werkzeug wird mittig über die Messfläche gefahren. Anschließend fährt es mit stehender Spindel auf die Messfläche des TT. Für diese Messung tragen Sie den Werkzeugversatz Radius (R6=0) in der Werkzeugtabelle ein.

Einzelschneiden-Vermessung

Die MillPlus ***IT*** positioniert das zu vermessende Werkzeug seitlich vom Tastkopf. Die Werkzeug-Stirnfläche befindet sich dabei unterhalb von Tastkopf-Oberkante wie in MC395 festgelegt. In der Werkzeug-Tabelle können Sie unter Werkzeug-Versatz; Länge (L6=) einen zusätzlichen Versatz festlegen. Die MillPlus ***IT*** tastet mit rotierendem Werkzeug radial an, um den Startwinkel für die Einzelschneiden-Vermessung zu bestimmen. Anschließend wird die Länge aller Schneiden durch ändern der Spindel-Orientierung vermessen. Für diese Messung selektieren Sie den Softkey "Alle Zähne"

Werkzeug messen (E=0 oder kein Wert)

Bei der Erstvermessung überschreibt die MillPlus ***IT*** den Werkzeug-Radius (R10 mit R10.012) und die Werkzeug-Länge (L100 mit L99.456) im Werkzeugspeicher und setzt das Aufmaß R4 und L4 = 0.

Werkzeug prüfen (E=1)

Falls Sie ein Werkzeug prüfen, wird die gemessene Länge mit der Werkzeug-Länge L aus der Werkzeug-Tabelle verglichen. Die MillPlus ***IT*** berechnet die Abweichung vorzeichenrichtig und trägt diese als Aufmaß L4 in die Werkzeug-Tabelle ein. Wenn das Aufmaß größer ist als die zulässige Verschleiß- oder Bruch-Toleranz für die Werkzeug-Länge, dann gibt es eine Fehlermeldung.

Sicherheitsabstand (I1=)

Sicherheitsabstand (I1=) in die Richtung der Spindelachse, muss so sein, dass eine Kollision mit Werkstück oder Spannmitteln ausgeschlossen ist. Der Sicherheitsabstand bezieht sich auf den Oberkante des Stylus. Grundstellung I1=MC397

Schneidenvermessung (I2=)

Mit Parameter I2=1 werden alle Zähne gemessen.
Mit I2=0 oder kein Wert, wird eine Einzelschneidenvermessung durchgeführt.

Unterschiede EASYoperate und DIN.

In EASYoperate ist Parameter Schneidenvermessung (I2=) durch eine Softkey "alle Zähne" ersetzt.

Stehende Spindel

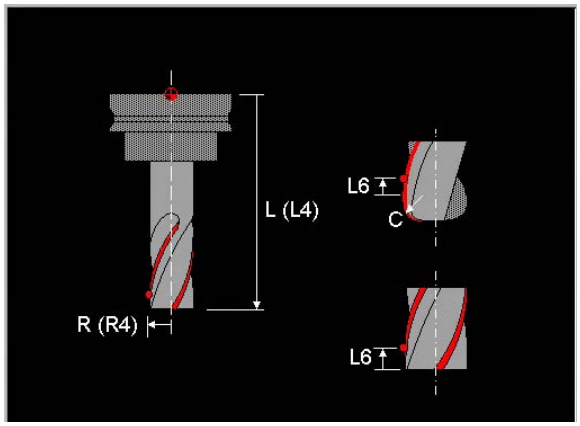
Für die Vermessung mit stehender Spindel wird den Antastvorschub aus MC394 verwendet.

Berechnung der Spindeldrehzahl

Beim Vermessen mit rotierendem Werkzeug berechnet die MillPlus ***IT*** die Spindeldrehzahl und den Messvorschub.

8.4 G608 TT: Werkzeugradius vermessen

Vermessen des Werkzeugradius.




```
G    TT130: Radius vermessen
I2=  Alle Zähne  0=nein 1=ja
I1=  Sicherheitsabstand
```

Hinweise und Verwendung

Werkzeug-Länge und -Radius

Bevor Sie Werkzeuge zum ersten Mal vermessen, tragen Sie den ungefähren Radius (R10), die ungefähre Länge (L100), die Anzahl der Schneiden (Q4=4) und die Schneid-Richtung (I2=0) des jeweiligen Werkzeugs in die Werkzeug-Tabelle ein.

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
R	Werkzeugradius
R4=	Aufmaß Radius
R5=	Verschleißtoleranz Radius
E	Werkzeugstatus

Werkzeug messen (E=0 oder kein Wert)

Bei der Erstvermessung überschreibt die MillPlus ***IT*** den Werkzeug-Radius (R10 mit R10.012) und die Werkzeug-Länge (L100 mit L99.456) im Werkzeugspeicher und setzt das Aufmaß R4 und L4 = 0.

Messablauf

Sie können den Werkzeugradius auf zwei Arten bestimmen:

1. Vermessung mit rotierendem Werkzeug
2. Vermessung mit rotierendem Werkzeug und anschließender Einzelschneiden-Vermessung

Bei Einzelschneiden-Vermessung wird der Radius erst grob gemessen und der Position des größten Zahnes bestimmt. Danach werden die anderen Zähnen gemessen.

Die CNC positioniert das zu vermessende Werkzeug seitlich vom Tastkopf vor. Die Fräserstirnfläche befindet sich dabei unterhalb der Tastkopfoberkante, wie in MC395 festgelegt. Die MillPlus ***IT*** stet mit rotierendem Werkzeug radial an. Falls zusätzlich eine Einzelschneiden-Vermessung durchgeführt werden soll, werden die Radien alter Schneiden mittels Spindelorientierung vermessen.

Werkzeug prüfen (E=1)

Bei der Erstvermessung überschreibt die MillPlus ***IT*** den Werkzeug-Radius R im Werkzeug-Speicher und setzt das Aufmaß R4=0. Falls Sie ein Werkzeug prüfen, wird der gemessene Radius mit dem Werkzeug-Radius R aus der Werkzeug-Tabelle verglichen. Die MillPlus ***IT*** berechnet die Abweichung vorzeichenrichtig und trägt diese als Aufmaß R4 in die Werkzeug-Tabelle ein. Wenn das Aufmaß größer ist als die zulässige Verschleiß-oder Bruch-Toleranz für den Werkzeug-Radius, dann gibt es eine Fehlermeldung.

Sicherheitsabstand (I1=)

Position in der Spindelachse eingeben mittels Parameter (I1 = Sicherheidsabstand) aus der Dialogeingabe, in der eine Kollision mit Werkstück oder Spannmittel ausgeschlossen ist. Die sichere Höhe bezieht sich auf den aktiven Werkstück-Bezugspunkt. Wenn die sichere Höhe so klein eingegeben ist, daß die Werkzeugspitze unterhalb der Telleroberkante liegen würde, positioniert die MillPlus ***IT*** das Werkzeug nicht automatisch ober den Teller (Sicherheitszone aus MC397)

Schneidenvermessung (I2=)

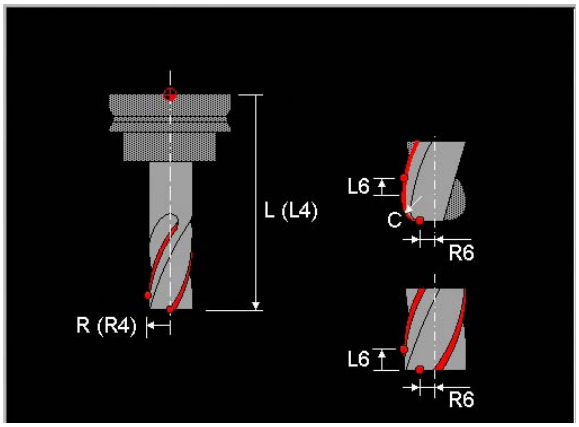
Mit Parameter I2=1 werden alle Zähne gemessen.
Mit I2=0 oder kein Wert, wird eine Einzelschneiden-Vermessung durchgeführt.

Unterschiede EASYoperate und DIN.

In EASYoperate ist Parameter Schneidenvermessung (I2=) durch eine Softkey "alle Zähne" ersetzt.

8.5 G609 TT: Werkzeug-Länge und -Radius vermessen

Vermessen von Werkzeuglänge und -radius.




```
G    TT130: Länge u. Radius vermessen
I2=  Alle Zähne  0=nein 1=ja
I1=  Sicherheitsabstand
```

Hinweise und Verwendung

Werkzeug-Länge und -Radius

Bevor Sie Werkzeuge zum ersten Mal vermessen, tragen Sie den ungefähren Radius (R10), die ungefähre Länge (L100), die Anzahl der Schneiden (Q4=4) und die Schneid-Richtung (I2=0) des jeweiligen Werkzeugs in die Werkzeug-Tabelle ein.

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
L5=	Verschleißtoleranz Länge
R	Werkzeugradius
R4=	Aufmaß Radius
R5=	Verschleißtoleranz Radius
E	Werkzeugstatus

Messablauf

Die MillPlus ***IT*** vermisst das Werkzeug nach einem festprogrammierten Ablauf. Zunächst wird der Werkzeugradius und anschließend die Werkzeuglänge vermessen.

Sie können das Werkzeug auf zwei Arten vermessen:

1 Vermessung mit rotierendem Werkzeug
2 Vermessung mit rotierendem Werkzeug und anschließender Einzelschneiden-Vermessung

Werkzeug messen (E=0 oder kein Wert)

Die Funktion eignet sich besonders für die Erstvermessung von Werkzeugen, da - verglichen mit der Einzelvermessung von Länge und Radius - ein erheblicher Zeitvorteil besteht.

Bei der Erstvermessung überschreibt die MillPlus ***IT*** den Werkzeugradius R und die Werkzeuglänge (L) im Werkzeugspeicher und setzt das Aufmaß R4 und L4=0.

Werkzeug prüfen (E=1)

Falls Sie ein Werkzeug prüfen, werden die gemessenen Werkzeugdaten mit den Werkzeugdaten aus Werkzeugtabelle verglichen. Die MillPlus ***IT*** berechnet die Abweichungen vorzeichenrichtig und trägt diese als Aufmaß R4 und L4 in die Werkzeugtabelle ein. Wenn einer der Aufmaße, größer ist als den zulässigen Verschleiß (L5= und R5=) oder Bruchtoleranzen, dann gibt es eine Fehlermeldung.

Sicherheitsabstand (I1=)

Sicherheitsabstand (I1=) in die Richtung der Spindelachse, muss so sein, dass eine Kollision mit Werkstück oder Spannmitteln ausgeschlossen ist. Der Sicherheitsabstand bezieht sich auf den Oberkante des Stylus. Grundstellung I1=MC397

Schneidenvermessung (I2=)

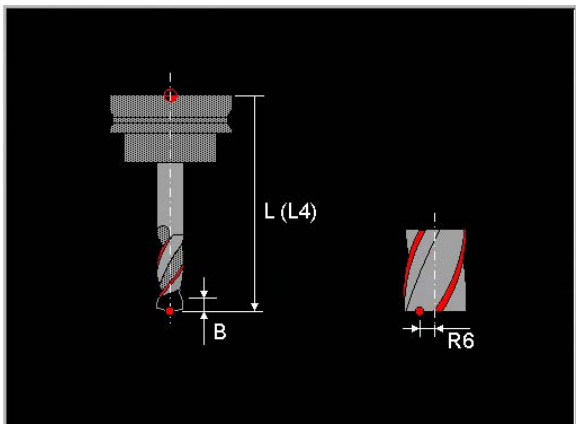
Mit Parameter I2=1 werden alle Zähne gemessen.
Mit I2=0 oder kein Wert, wird eine Einzelschneiden-Vermessung durchgeführt.

Unterschiede EASYoperate und DIN.

In EASYoperate ist Parameter Schneidenvermessung (I2=) durch eine Softkey "alle Zähne" ersetzt.

8.6 G610 TT: Bruchkontrolle

Überwachung der Länge von Werkzeugen. Wird hauptsächlich eingesetzt zur Überwachung von bruchempfindlichen Werkzeugen wie Bohrer. Der gemessene Verschleiß wird nicht korrigiert.




```
G    TT130: Bruchkontrolle
I2=  Alle Zähne  0=nein 1=ja
I1=  Sicherheitsabstand
I3=  0=Fehler/Palette 1=kein Fehler
O1=  E-Parameternummer für WZ-Status
```

Hinweise und Verwendung

Werkzeugdaten

Die Werkzeugdaten müssen vorab in die Werkzeugtabelle eingetragen sein. Beim Werkzeugstatus –1 und –4 findet keine Messung statt.

Adressen vom Werkzeugspeicher

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

L	Werkzeuglänge
L4=	Aufmaß Länge
R6=	Radiusposition für Bruchkontrolle
B	Bruchtoleranz in mm (auch im Inch-Betrieb)
E	Werkzeugstatus

Bei Einzelschneidenvermessung:

R	Werkzeugradius
R4=	Aufmaß Radius
L6=	Werkzeugversatz Länge

Unterschiede EASYoperate und DIN.

Diese Funktion ist in EASYoperate nicht verfügbar.

Ablauf

Werkzeugbruch kann wie die Werkzeuglänge auf drei verschiedene Arten bestimmt werden:

1 Wenn der Werkzeugdurchmesser größer ist als der Durchmesser der Messfläche des TT, dann vermessen Sie mit rotierendem Werkzeug.

2 Sie vermessen mit stehendem Werkzeug, wenn der Werkzeugdurchmesser kleiner ist als der Durchmesser der Messfläche des TT. Ebenfalls, wenn Sie die Länge von Bohrern oder Radiusfräsern bestimmen wollen.

3 Mit Parameter I2=1 werden alle Zähne gemessen. Die Messung wird ausgeführt mit stehender Spindel.

Vermessung mit rotierendem Werkzeug

Das zu vermessende Werkzeug wird zum Tastsystemmittelpunkt versetzt und rotierend auf die Messfläche des TT gefahren. Den Versatz programmieren Sie in der Werkzeugtabelle unter Werkzeugversatz Radius (R6=).

Vermessung mit stehendem Werkzeug (z.B. für Bohrer).

Das zu vermessende Werkzeug wird mittig über die Messfläche gefahren. Anschließend fährt es mit stehender Spindel auf die Messfläche des TT. Für diese Messung tragen Sie den Werkzeugversatz Radius (R6=0) in die Werkzeugtabelle ein.

Einzelschneiden-Vermessung

Die MillPlus ***IT*** positioniert das zu vermessende Werkzeug seitlich vom Tastkopf vor. Die Werkzeug-Stirnfläche befindet sich dabei unterhalb der Tastkopfoberkante wie in MC395 festgelegt. In der Werkzeugtabelle können Sie unter Werkzeugversatz Länge (L6=) einen zusätzlichen Versatz festlegen. Die MillPlus ***IT*** tastet mit rotierendem Werkzeug radial an, um den Startwinkel für die Einzelschneiden-Vermessung zu bestimmen. Anschließend vermisst sie die Länge aller Schneiden durch das Ändern der Spindelorientierung. Für diese Messung selektieren Sie I2=1"

Sicherheitsabstand (I1=)

Sicherheitsabstand (I1=) in die Richtung der Spindelachse, muss so sein, dass eine Kollision mit Werkstück oder Spannmitteln ausgeschlossen ist. Der Sicherheitsabstand bezieht sich auf den Oberkante des Stylus. Grundstellung I1=MC397

Schneidenvermessung (I2=)

Mit I2=1 wird eine Einzelschneidenvermessung ausgeführt.
Mit I2=0 oder kein Wert, wird eine Einzelschneidenvermessung abgewählt.

Fehlerauswertung (I3=)

Wenn Bruch festgestellt wurde, können verschiedene Aktionen folgen:
I3= 0 Fehlermeldung oder Palette Ausschleusen (Grundstellung)
I3= 1 keine Fehlermeldung
Die Auswahl I3=0 sorgt dafür, dass beim Werkzeugbruch die Funktion M105 (Werkzeugbruch wurde festgestellt) ausgegeben wird. Die IPLC schaltet die TT ab und die Steuerung bringt eine Fehlermeldung.
Wenn aber ein Palettensystem anwesend ist wird, wenn möglich, die Palette ausgeschleust, das aktuelle Programm abgebrochen und eine neue Palette eingeleitet.
Die Auswahl I3=1 sorgt dafür, dass beim Werkzeugbruch keine Fehlermeldung ausgegeben wird. Die gewünschten Aktionen müssen im Teileprogramm programmiert werden. Dazu kann der Werkzeugstatus (Wert E vom Werkzeugspeicher) direkt in einen E-Parameter geschrieben werden. Siehe Adresse O1.

Werkzeugstatus Ausgabe in E-Parameter (O1=)

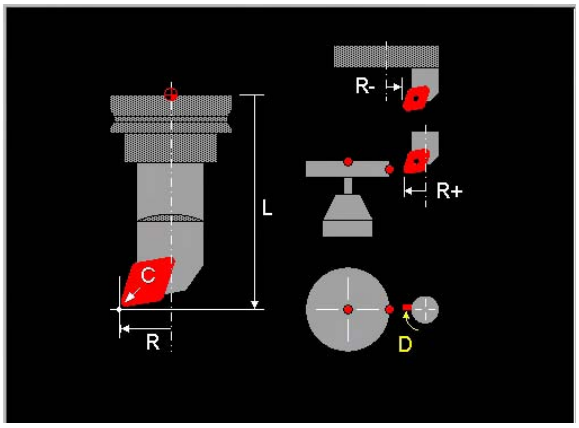
Der Werkzeugstatus, (Adresse E im Werkzeugspeicher) wird in den mit O1= angedeuteten E-Parameter geschrieben. An Hand dieses Parameters kann im Programm festgestellt werden, ob Werkzeugbruch erkannt wurde (Status –4) Dies ist nur sinnvoll, wenn die Fehlermeldung mit I3=1 abgeschaltet ist

Stehende Spindel

Die MillPlus ***IT*** verwendet für die Vermessung mit stehender Spindel den Antastvorschub aus MC394.

Für die Berechnung der Spindeldrehzahl oder des Antastvorschubs Siehe G607

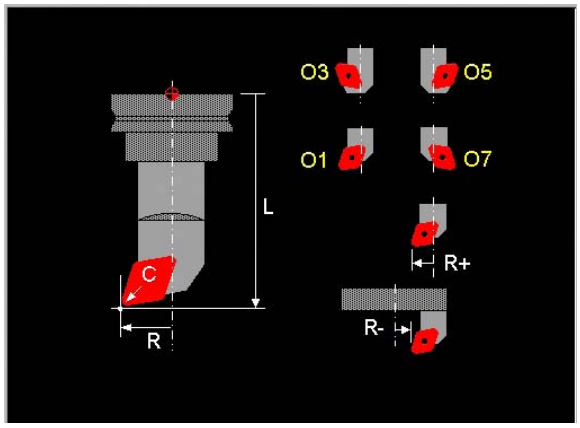
8.7 G611 TT: Drehwerkzeug vermessen




```
G    TT130: Drehwerkzeug vermessen
D    Orientierungswinkel für WZ-Spitze
I1=  Sicherheitsabstand
I4=  Messen: 0=L+R 1=L 2=R
```

Für Beschreibung Siehe Kaptitel “Drehbetrieb“.

8.8 G615 Lasermessen: Drehwerkzeug vermessen




```
G    Laser: Drehwerkzeug vermessen
D    Orientierungswinkel für WZ-Spitze
O    WZ-Orientierung
```

Für Beschreibung Siehe Kaptitel “Drehbetrieb“.

9. Messzyklen

9.1 Einleitung Messzyklen

Messzyklen im Hauptebene:

- G620 Winkel messen
- G621 Position messen
- G622 Ecke messen außen
- G623 Ecke messen innen
- G626 Rechteck messen außen
- G627 Rechteck messen innen
- G628 Kreis messen außen
- G629 Kreis messen innen

Sonder-Messzyklus:

- G631 Ebene-Schieflage messen (G7)
- G633 Messen Winkel 2 Bohrungen
- G634 Messen Mitte 4 Bohrungen
- G640 Drehzentrum ermitteln.
- G642 Laser: Temperaturkompensation

Definition

Zyklus Definition ist unabhängig von der Bearbeitungsebene (G17, G18, G19 und G7).

Achsen und Bearbeitungsebene

Die Zyklen werden ausgeführt in der aktuellen Hauptebene G17, G18, G19 oder in der geschwenkten Ebene G7.

	G17	G18	G19
Hauptachse	X	X	Y
Nebenachse	Y	Z	Z
Bearbeitungsebene	XY	XZ	YZ
Werkzeugachse	Z	Y	X oder –X (G66/G67)

In einigen Zyklen wird die Messrichtung durch die Adresse (I1=) bestimmt.

Nullpunkt

Die Messwerte können (I5>0) in die Nullpunktverschiebungstabelle bei der momentan aktiven Verschiebung und/oder in einen E-Parameter gespeichert werden.
Einschränkung bei G7: Messwerte können nur in E-Parameter geschrieben werden. (I5= darf nur Null sein).

Unterschiede EASYoperate ⇔ DIN/ISO.

Bestimmte Adressen sind in EASYoperate nicht verfügbar. Die Messwerte werden in einem Fenster gezeigt.

Kommentar

Kommentar in einem Satz mit einem Bearbeitungszyklus, ist nicht erlaubt.

Aktivieren eines Messzyklus ergibt:

- G91 wird deaktiviert
- Radiuskorrektur wird deaktiviert (G40 wird aktiv)
- Skalierung mit G72 wird deaktiviert
- In G39 wird L und R Null gemacht.

Maschinenkonstanten, die für die Messzyklen von Bedeutung sind:

MC261 >0:	Messzyklus-Funktionen aktiv
MC312 =1:	Freie Bearbeitungsebene aktiv (G631)
MC840 =1:	Messtaster anwesend
MC843:	Messvorschub
MC846 >0:	Orientierungswinkel Messtaster
MC849 :	Messtaster: 1. Orientierungswinkel

Nicht zugelassene Funktionen, wenn ein Messzyklus angerufen wird.

G36, Rotationen (B4=) in G92/G93, G182.
G7 darf nicht aktiv sein, wenn die Messwerte in eine Nullpunktverschiebung gespeichert (I5>0) werden.
Werkzeug T0 ist nicht erlaubt.

Warnung: Werkzeug so vorpositionieren, dass keine Kollision mit dem Werkstück oder Spannmitteln erfolgen kann.

9.2 Beschreibung Adressen

Verpflichtete Adressen

Verpflichtete Adressen werden mit schwarzer Schrift angezeigt.
Wenn eine verpflichtete Adresse nicht eingetragen ist, kommt eine Fehlermeldung.

Wahlweise Adressen

Wahlweise Adressen werden mit hell graue Schrift angezeigt.
Wenn diese Adresse nicht eingetragen ist, wird Sie ignoriert oder bekommt den Grundstellungswert.

Erklärung der Adressen.

Die hier beschriebenen Adressen werden in den meisten Zyklen benutzt. Spezifische Adressen werden beim Zyklus beschrieben.

X, Y, Z: Startpunkt

Startpunkt der Messbewegung. Von hieraus wird der Messzyklus ausgeführt. Wenn nicht alle Koordinaten des Startpunkts eingetragen sind, wird die aktuelle Position des Messtasters übernommen.

Ausführung
Ein Messzyklus wird, im Gegensatz zu einem Fräszyklus, direkt vom Startpunkt (X, Y, Z) ausgeführt.
Der Messtaster fährt mit Eilgang und abhängig von G28, mit Positionierlogik, zum ersten Startpunkt (X, Y, Z).

C1= Maximale Messstrecke

Maximaler Abstand zwischen Startpunkt und Endpunkt der Messbewegung. (Grundstellung 10). Nach Erreichen der Werkstückwand oder des Endes der Messstrecke wird die Bewegung gestoppt.

Hinweis:
Wenn innerhalb der Messstrecke (C1=) kein Material berührt ist, kommt eine Fehlermeldung.

L2= Sicherheitsabstand

Der Messtaster fährt während (wenn I3=1) und am Ende der Messung auf den Sicherheitsabstand (Grundstellung 0 für Messungen an der Werkstück-Außenseite oder 10 mm für Messungen in Taschen und Löcher). Sicherheitsabstand (L2=) ist bezogen auf den jeweiligen Startpunkt X, Y, Z.

B3= Abstand zur Ecke.
Der Abstand zwischen den ersten Startpunkt und die Werkstück-Ecke.

Abstand zur nächsten Messung um die Werkstück-Ecke.
Die Bahn, die der Messtaster fährt, um die Werkstück-Ecke zum Startpunkt der 2. Messung, ist in beide Richtungen gleich lang. Pro Richtung ist der Abstand die Summe von B3= und der ersten verfahrenen Messstrecke.

I1= Messrichtung vom Messtaster zum Werkstück
I1=±1 Hauptachse
I1=±2 Nebenachse
I1=-3 Werkzeugachse
Die Winkelbezugsachse sind immer senkrecht zur Antastrichtung

I3= Bewegung zwischen die Messbewegungen.
Mit I3= wird festgelegt, ob die Positionierbewegung zwischen die Messungen auf Messhöhe oder auf Sicherheitsabstand (L2=) stattfindet.
I3=0 Die Positionierbewegung zwischen die Messbewegungen ist auf Messhöhe und parallel an der Hauptachse.
Bei einer Kreisbewegung ist die Positionierbewegung kreisförmig mit Vorschub-Geschwindigkeit.
I3=1 Die Positionierbewegung zwischen die Messbewegungen ist auf Sicherheitsabstand und linear zwischen die Messpunkten.

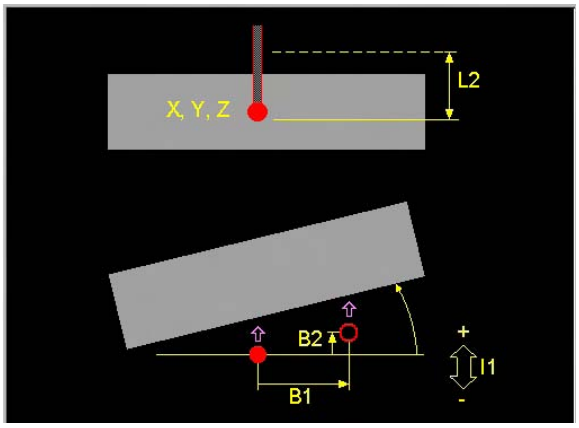
I4= Ecknummer (1 – 4)
Gibt an, in welcher Ecke die erste Messung stattfinden soll (Grundstellung 1).
Die erste Messung ist immer Senkrecht auf der Hauptachse.
Die zweite Messung ist immer Senkrecht auf der Nebenachse.

O1= bis zum O6= Speichern der Messwerte
Die Messwerte können in die E-Parameter gespeichert werden. Die Nummer des E-Parameters muss eingetragen sein. Wenn keine Nummer eingetragen ist, wird nichts gespeichert.
Beispiel: O1=10 bedeutet, dass das Ergebnis in den E-Parameter 10 gespeichert wird.

F2= Messvorschub. Die Grundstellung ist MC843.

9.3 G620 Messen Winkel

Messen der Schieflage einer Werkstückaufspannung.




```
G    Messen Winkel
I1=  Messricht.±1/±2/-3=Haupt/Neben/WZ
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
B1=  Abstand zw. Messpunkte Hauptachse
B2=  Abstand zw. Messpunkte Nebenachse
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=B4,2=A/B/C
O3=  E-Par. gemessener Winkel
F2=  Messvorschub
A1=  Sollwert Winkel
```

B1= Abstand mit Richtung entlang der Hauptachse.
Wenn I1=±2 muss B1= programmiert werden (B1= darf nicht Null sein).
Wenn I1=-3 dürfen B1= und B2= nicht gleichzeitig programmiert werden.

B2= Abstand mit Richtung entlang die Nebenachse.
Wenn I1=±1 muss B2= programmiert werden (B2= darf nicht Null sein).
Wenn I1=-3 dürfen B1= und B2= nicht gleichzeitig programmiert werden.
Nicht erlaubt: B1= B2= 0

I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung.
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung im Rotationswinkel (G54 B4=).
I5=2 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in der Drehachse (A/B/C).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

A1= Wenn der gemessene Winkel in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Position hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

B1=0, B2=0, C1=10, L2=0, I3=0, I5=0, F2=MC843, A1=0.

Hinweise und Verwendung

Abhängig der gewählten Ebene (G17, G18 oder G19), bestimmt der Parameter I1= die Messrichtung und damit wird die Bedeutung von B1= und B2= festgelegt.

	G17				**G18**				**G19**			
Messrichtung	I1=±1	I1=±2	I1=3		I1=±1	I1=±2	I1=3		I1=±1	I1=±2	I1=3	
			B1=	B2=			B1=	B2=			B1=	B2=
Winkel Ebene	XY	XY	XZ	YZ	XZ	XZ	XY	ZY	YZ	YZ	YX	ZX
Drehachse	C	C	B	A	B	B	C	A	A	A	C	B

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O3= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

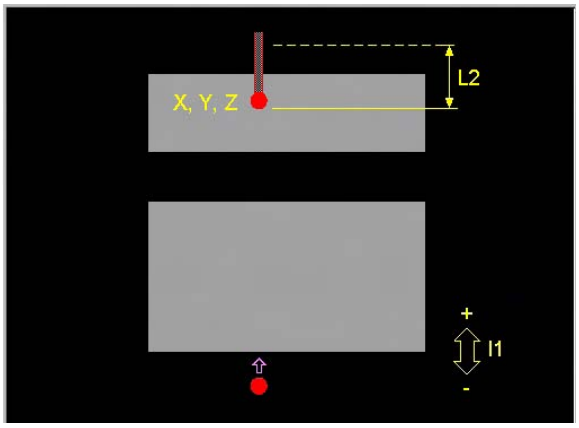
1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke (C1=) geschaltet hat.
4. Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Zweite Messung (wie Punkt 2 und 3).
6. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang auf den Sicherheitsabstand (L2=).
7. Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Ausrichten eines Werkstücks

N40 G17	Ebene setzen
N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G620 X-50 Y-50- Z-5 I1=2	
B1=100 L2=10 I3=1 I5=2	Messzyklus definieren und ausführen.
	Nach dem Messzyklus wird die G54 I3 angepasst.
N70 G0 C0	Drehtisch wird auf Null positioniert. (G17).

9.4 G621 Messen Position

Messen einer Koordinate auf einer Werkstückwand..




```
G    Messen Position
I1=  Meßricht. ±1/±2/-3=Haupt/Neben/WZ
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par. für gemessene Position
F2=  Messvorschub
B1=  Sollposition
```

I5= Messwerte speichern i eine Nullpunktverschiebung
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

B1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

C1=10, L2=0, I5=0, F2=MC843, B1=0

Hinweise und Verwendung

Abhängig der gewählten Ebene (G17, G18 oder G19) bestimmt Adresse I1= die Messrichtung.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang zum erstem Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2 Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht ist.
3 Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb die maximale Messstrecke geschaltet (C1=)hat.
4 Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
5 Abhängig von I5=wird der Messwert gespeichert.

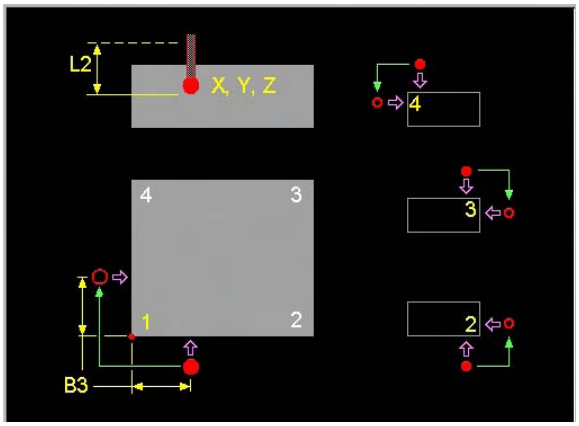
Beispiel: Messen einer Position.

```
N60 G621 X40 Y40- Z-5 I1=2
     L2=20 O1=300
```

Messzyklus definieren und ausführen
Nach dem Messzyklus wird das Ergebnis in E-Parameter (E300) geschrieben.

9.5 G622 Messen Ecke außen

Messen der Eckposition (Außenseite) eines ausgerichteten Werkstücks.




```
G    Messen Ecke aussen
I4=  Ecknummer
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
B3=  Abstand zur Ecke
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Position Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Position Nebenachse
F2=  Messvorschub
X1=  Sollposition Ecke
Y1=  Sollposition Ecke
```

```
Z1=  Sollposition Ecke
```

I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X1=, Y1=, Z1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

I4=1, B3=10, C1=10, L2=0, I3=0, I5=0, F2=MC843, X1=0, Y1=0, Z1=0.

Hinweise und Verwendung

Beachtet werden muss:
- die Seiten müssen parallel zu den Achsen liegen
- der Werkstückwinkel muss 90 Grad sein
- die Messebene ist senkrecht zur Werkzeugachse.

Anfahrrichtung der Messungen
- die erste Messung ist immer Senkrecht zur Hauptachse
- die zweite Messung ist immer Senkrecht zur Nebenachse.

Bemerkung: Das Unterstutzungsbild ist in G17. Bei einer Achsentauschmaschine (G18) stimmt das Bild nicht. Der Winkel 1 muss getauscht werden mit 2 und 3 mit 4.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2 Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3 Bewegung im Eilgang zurück zum ersten Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke (C1=) geschaltet hat.

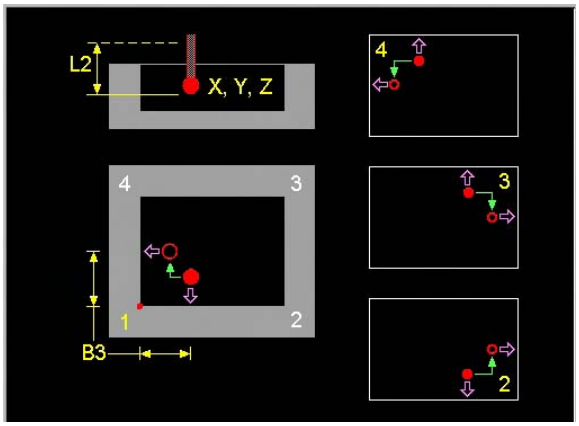
4 Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5 Zweite Messung (wie Punkt 2 und 3).
6 Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
7 Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Ausrichten einer Werkstückecke außen

N40 G1 X.. Y.. Z-5	Messtaster 10 mm rechts von Ecke 1 und 8 mm vor der Vorderseite positionieren.
N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G622 L2=20 B3=25 I3=1 I5=1 X1=-50 Y1=-50	Messzyklus definieren und ausführen Nach dem Messzyklus wird die Nullpunktverschiebung überschrieben, so dass die Koordinaten der Ecke 1 gleich sind an X1= und Y1=.

9.6 G623 Messen Ecke innen

Messen der Eckposition (Innenseite) eines ausgerichteten Werkstücks.




```
G    Messen Ecke innen
I4=  Ecknummer
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
B3=  Abstand zur Ecke
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Position Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Position Nebenachse
F2=  Messvorschub
X1=  Sollposition Ecke
Y1=  Sollposition Ecke
```

```
Z1=  Sollposition Ecke
```

I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X1=, Y1=, Z1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

I4=1, B3=10, C1=10, L2=10, I3=0, I5=0, F2=MC843, X1=0, Y1=0, Z1=0.

Hinweise und Verwendung

Beachtet werden muss:
- die Seiten müssen parallel zu den Achsen liegen
- der Werkstückwinkel muss 90 Grad sein
- die Messebene ist senkrecht zur Werkzeugachse.

Anfahrrichtung der Messungen:
- die erste Messung ist immer Senkrecht zur Hauptachse
- die zweite Messung ist immer Senkrecht zur Nebenachse.

Bemerkung: Das Unterstutzungsbild ist in G17. Bei einer Achsentauschmaschine (G18) stimmt das Bild nicht. Der Winkel 1 muss getauscht werden mit 2 und 3 mit 4.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum ersten Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke geschaltet (C1=) hat.

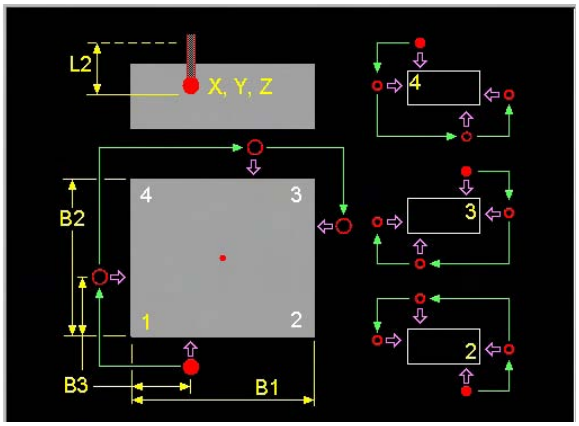
4. Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Zweite Messung (wie Punkt 2 und 3).
6. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
7. Abhängig von I5=wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Ausrichten einer Werkstückecke innen

N40 G1 X.. Y.. Z-5	Messtaster 10 mm rechts von Ecke 1 und 8 mm vor der Vorderseite positionieren.
N50 G54 I3	Nullpunkt setzen.
N60 G623 L2=20 B3=25 I3=1	
I5= 1 X1=-50 Y1=-50	Messzyklus definieren und ausführen. Nach dem Messzyklus wird die Nullpunktverschiebung überschrieben, so dass die Koordinaten der Ecke 1 gleich sind an X1= und Y1=.

9.7 G626 Messen Rechteck außen

Messen des Mittelpunkts eines achsparallelen Rechtecks.




```
G    Messen Rechteck außen
I4=  Ecknummer
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
B3=  Abstand zur Ecke
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Mittelp. Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Mittelp. Nebenachse
O4=  E-Par gemess. Länge Hauptachse
```

```
O5=  E-Par gemess. Länge Nebenachse
F2=  Messvorschub
X1=  Sollmittelpunkt
Y1=  Sollmittelpunkt
Z1=  Sollmittelpunkt
```

I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X1=, Y1=, Z1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

I4=1, B3=10, C1=10, L2=0, I3=0, I5=0, F2=MC843, X1=0, Y1=0, Z1=0.

Hinweise und Verwendung

Zwei gegenüberliegende Werkstückecken werden gemessen (1+3 oder 2+4)

Anfahrrichtung erster Eck-Messung.
- die erste Messung ist immer Senkrecht zur Hauptachse
- die zweite Messung ist immer Senkrecht zur Nebenachse

Anfahrrichtung zweiter Eck-Messung.
- im Uhrzeigersinne von Ecknummer 1 → 3 oder 3 → 1
- im Gegenuhrzeigersinne von Ecknummer 2 → 4 oder 4 → 2

Bemerkung: Das Unterstutzungsbild ist in G17. Bei einer Achsentauschmaschine (G18) stimmt das Bild nicht. Der Winkel 1 muss getauscht werden mit 2 und 3 mit 4.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2=, O4=, O5= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.

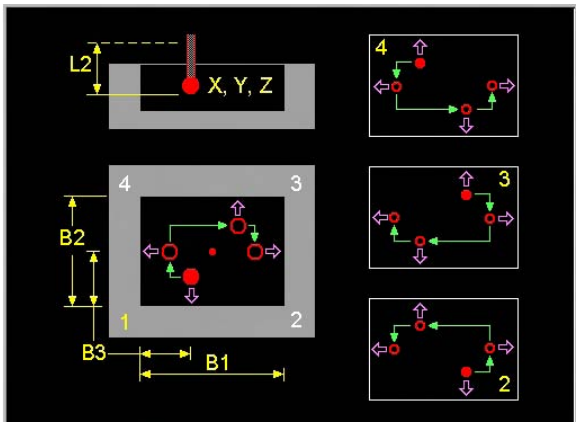
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke geschaltet (C1=) hat.
4. Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Zweite Messung (wie Punkt 2 und 3).
6. Die gegenüberliegende Ecke wird gemessen durch eine 3. und 4. Messung (wie Punkt 2 und 3).
7. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
8. Abhängig von I5=wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Mittelpunkt eines Rechtecks in die Nullpunktverschiebung speichern.

N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G626 X-45 Y-3 Z-5 B1=100	
B2=20 B3=5 I3=1 I5=1	Messzyklus definieren und ausführen.
	Nach dem Messzyklus wird X und Y in G54 I3 angepasst

9.8 G627 Messen Rechteck innen

Messen des Mittelpunkts eines achsparallelen rechteckigen Loches.




```
G    Messen Rechteck innen
I4=  Ecknummer
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
B3=  Abstand zur Ecke
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Mittelp. Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Mittelp. Nebenachse
O4=  E-Par gemess. Länge Hauptachse
```

```
O5=  E-Par gemess. Länge Nebenachse
F2=  Messvorschub
X1=  Sollmittelpunkt
Y1=  Sollmittelpunkt
Z1=  Sollmittelpunkt
```

I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X1=, Y1=, Z1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

I4=1, B3=10, C1=10, L2=10, I3=0, I5=0, F2=MC843, X1=0, Y1=0, Z1=0.

Hinweise und Verwendung

Zwei gegenüberliegende Werkstückecken werden gemessen (1+3 oder 2+4)

Anfahrrichtung erster Eck-Messung.
- die erste Messung ist immer Senkrecht zur Hauptachse.
- die zweite Messung ist immer Senkrecht zur Nebenachse.

Anfahrrichtung zweiter Eck-Messung.
- im Uhrzeigersinne von Ecknummer 1 → 3 oder 3 → 1
- im Gegenuhrzeigersinne von Ecknummer 2 → 4 oder 4 → 2

Bemerkung: Das Unterstutzungsbild ist in G17. Bei einer Achsentauschmaschine (G18) stimmt das Bild nicht. Der Winkel 1 muss getauscht werden mit 2 und 3 mit 4.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2=, O4=, O5= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.

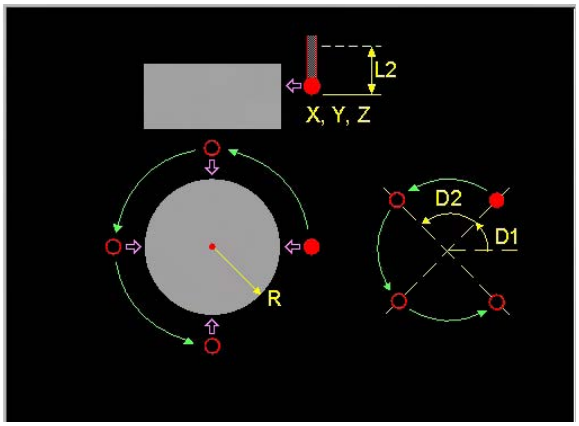
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke (C1=) geschaltet hat.
4. Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Zweite Messung (wie Punkt 2 und 3)
6. Die gegenüberliegende Ecke wird gemessen durch eine 3. und 4. Messung (wie Punkt 2 und 3).
7. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
8. Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Mittelpunkt eines Rechtecks in die Nullpunktverschiebung speichern.

N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G627 X-45 Y-3 Z-5 B1=100	
B2=20 B3=5 I3=1 I5=1	Messzyklus definieren und ausführen.
	Nach dem Messzyklus wird X und Y in G54 I3 angepasst

9.9 G628 Messen Kreis außen

Messen des Mittelpunkts eines Kreises.




```
G    Messen Kreis außen
R    Kreisradius
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
D1=  Anfangswinkel
D2=  2. Winkel
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I2=  Tasterorient. 0=nein 1=180 2=ja
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Mittelp. Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Mittelp. Nebenachse
O6=  E-Par gemessener Durchmesser
```

```
F2=  Messvorschub
X1=  Sollmittelpunkt
Y1=  Sollmittelpunkt
Z1=  Sollmittelpunkt
```

D1= Winkelverschiebung der Kreismessung, bezogen auf die Hauptachse.

I2= Tasterorientierung in Messrichtung:

0= Messen ohne Verdrehung

1= Messen mittels 2 Messungen mit 180° Verdrehung.

Erste Messung mit Standard Orientierung (MC849).

Zweite Messung mit 180° Drehung

Der Messwert ist der Mittelwert dieser zwei Messungen

2= Messen mit Orientierung in Messrichtung.

Nur möglich mit Infrarottaster mit Rundumstrahler.

In MC846 ist die Orientierungsmöglichkeit des Tasters festgelegt.

I5= Messwerte speichern in die Nullpunktverschiebung

0 Nicht speichern

1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).

Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X1=, Y1=, Z1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.

Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

D1=0, D2=90, C1=20, L2=10, I2=0, I3=0, I5=0, F2=MC843, X1=0, Y1=0, Z1=0.

Hinweise und Verwendung

Der Startpunkt der Kreismessung ist so zu wählen, dass die erste Messung möglichst genau in die Richtung der Kreismitte fährt.

Die Kreismessung wird im Gegenuhrzeigersinne ausgeführt.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2=, O6= und F2= nicht verfügbar.

G628 MESSEN KREIS AUßEN

Zyklusablauf

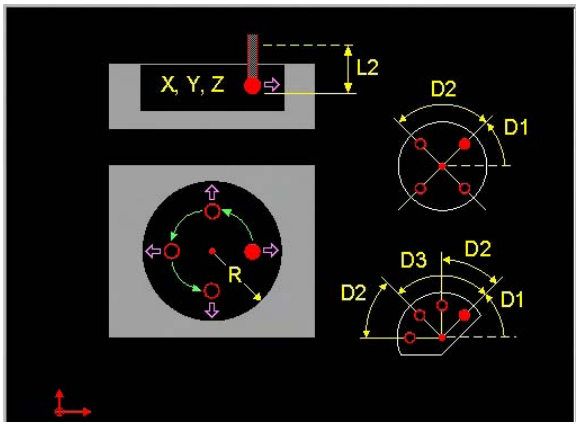
1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke geschaltet (C1=) hat.
4. Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Zweite, 3. und 4. Messung (wie Punkt 2 bis 4).
6. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
7. Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Mittelpunkt eines Kreiszapfes in die Nullpunktverschiebung speichern.

N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G628 X-45 Y-3 Z-5 R50 I3=1 I5=1	Messzyklus definieren und ausführen.
	Nach dem Messzyklus wird X und Y in G54 I3 angepasst.

9.10 G629 Messen Kreis innen

Messen des Mittelpunkts eines Kreis-Loches.




```
G    Messen Kreis innen
R    Kreisradius
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
D1=  Anfangswinkel
D2=  2. Winkel
D3=  3. Winkel
C1=  Messstrecke
L2=  Sicherheitsabstand
I2=  Tasterorient. 0=nein 1=180 2=ja
I3=  2. Messung über L2 0=nein 1=ja
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Mittelp. Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Mittelp. Nebenachse
```

```
O6=  E-Par gemessener Durchmesser
F2=  Messvorschub
X1=  Sollmittelpunkt
Y1=  Sollmittelpunkt
Z1=  Sollmittelpunkt
```

D1= Winkelverschiebung der Kreismessung, bezogen auf die Hauptachse.

D2= Winkel zwischen der ersten und zweiten Messung und zwischen der dritten und vierten Messung. Der kleinste Eingabewert ist 5°.

D3= Winkel zwischen der ersten und dritten Messung. D3 muss mindestens 5°.größer sein als D2. Wenn D3 und D2 gleich sind, wird eine 3 Punktemessung ausgeführt.

Bemerkung: Die höchste Genauigkeit wird erreicht bei einer symmetrischen Messung mit Standardwerten D2=90 und D3=180.

I2= Tasterorientierung in Messrichtung:
0= Messen ohne Verdrehung.
1= Messen mittels 2 Messungen mit 180° Verdrehung.
Erste Messung mit Standard Orientierung (MC849).
Zweite Messung mit 180° Drehung
Der Messwert ist der Mittelwert dieser zwei Messungen
2= Messen mit Orientierung in Messrichtung.
Nur möglich mit Infrarottaster mit Rundumstrahler.
In MC846 ist die Orientierungsmöglichkeit des Tasters festgelegt.

I5= Messwerte speichern in die Nullpunktverschiebung
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung in den Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X1=, Y1=, Z1= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

D1=90, D2=90, D3=180, C1=10, L2=10, I2=0, I3=0, I5=0, F2=MC843, X1=0, Y1=0, Z1=0.

G629 MESSEN KREIS INNEN

Hinweise und Verwendung

Der Startpunkt der Kreismessung ist so zu wählen, dass die erste Messung möglichst genau in die Richtung der Kreismitte fährt.

Die Kreismessung wird im Gegenuhrzeigersinne ausgeführt.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2=, O6= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

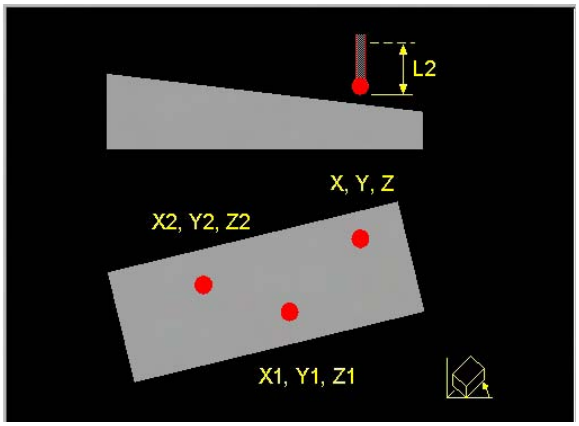
1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z). Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke geschaltet (C1=) hat.
4. Bewegung im Eilgang, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Dritte und 4. Messung (wie Punkt 2 bis 4).
6. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang zurück auf den Sicherheitsabstand (L2=).
7. Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Mittelpunkt eines Kreises in die Nullpunktverschiebung speichern.

N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G629 X-45 Y-3 Z-5 R50 I3=1 I5=1	Messzyklus definieren und ausführen. Nach dem Messzyklus wird X und Y in G54 I3 angepasst

9.11 G631 Messen Ebene-Schieflage

Messen der Schieflage einer Werkstückebene (G7) mittels einer 3-Punktsmessung




```
G    Messen Schieflage
I1=  Messricht.±1/±2/-3=Haupt/Neben/WZ
X    Startpunkt (Messpunkt 1)
Y    Startpunkt (Messpunkt 1)
Z    Startpunkt (Messpunkt 1)
X1=  Messpunkt 2
Y1=  Messpunkt 2
Z1=  Messpunkt 2
X2=  Messpunkt 3
Y2=  Messpunkt 3
Z2=  Messpunkt 3
O1=  E-Par. für absol. Raumwinkel A5=
O2=  E-Par. für absol. Raumwinkel B5=
O3=  E-Par. für absol. Raumwinkel C5=
C1=  Messstrecke
```

```
L2=  Sicherheitsabstand
I3=  Messung 2 u.3 über L2 0=nein 1=ja
F2=  Messvorschub
```

L2= Der Sicherheitsabstand ist auf jeden Startpunkt einer Messung bezogen und liegt in der Messrichtung.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

C1=20, L2=0, I3=0, F2=MC843

Hinweise und Verwendung

Die gemessene Schieflage kann mit der G7-Funktion gerade gestellt werden.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

Die Adressen O1=, O2=, O3= und F2= sind in EASYoperate nicht verfügbar.

Zyklusablauf

Die Bewegungen im Eilgang, sind immer mit Positionierlogik in der aktiven (eventuell schon geschwenkten) Bearbeitungsebene.

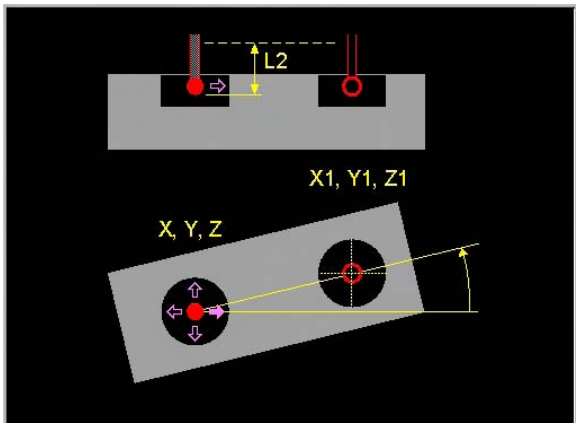
1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z).
2. Erste Messung mit Messvorschub (F2=) bis das Werkstück oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke (C1=) geschaltet hat.
4. Bewegung, abhängig von I3= über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt der 2. Messung.
5. Zweite und 3. Messung (wie Punkt 2 bis 4).
6. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang auf den Sicherheitsabstand (L2=)
7. Die Messwerte werden gespeichert.

Beispiel: Bearbeitungsebene ausrichten und drehen

N3416	Bearbeitungsebene messen und drehen
N1 G17	Ebene setzen
N2 G54 I1	
N3 T35 M66	Messtaster einwechseln
N4 G0 X50 Y20 Z100	
N5 G631 X18 Y0 Z-16 X1=18 Y1=10 Z1=-16 X2=10 Y2=0 Z2=-6 C1=15 L2=20 O1=10 O2=11 O3=12 F2=150	Ebene-Schieflage messen
N10 G0 Z100	Auf sichere Höhe gehen (G17)
N11 G7 A5=E10 B5=E11 C5=E12 L1=1	Bearbeitungsebene drehen

9.12 G633 Messen Winkel 2 Bohrungen

Messen der Schieflage einer Werkstückaufspannung.
Der Taster erfasst die Mittelpunkte zweier Bohrungen. Anschließend berechnet die MillPlus den Winkel zwischen der Hauptachse der Bearbeitungsebene und der Verbindungsgeraden der Bohrungs-Mittelpunkte.




```
G    Messen Winkel 2 Bohrungen
X    Startpunkt (Messpunkt 1)
Y    Startpunkt (Messpunkt 1)
Z    Startpunkt (Messpunkt 1)
X1=  Messpunkt 2
Y1=  Messpunkt 2
Z1=  Messpunkt 2
L2=  Sicherheitsabstand
C1=  Messstrecke
I5=  G5x NPV 0=nein,1=B4,2=A/B/C
O3=  E-Par. gemessener Winkel
F2=  Messvorschub
A1=  Sollwert Winkel
```

X, Y, Z Startpunkt der Messung der 1. Bohrung (oder aktuelle Position)
X1=, Y1=, Z1= Startpunkt der Messung der 2. Bohrung (alle 3 Koordinaten müssen eingetragen werden)
C1= Maximale Messstrecke
L2= Sicherheitsabstand
O3= Nummer der E-Parameter in den der Winkel gespeichert wird.
I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung:
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung des Rotationswinkels (B4=).
I5=2 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung der Drehachse (A/B/C).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.
A1= Wenn der gemessene Winkel in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Position hiermit den Sollwert.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

C1=20, I5=0, F2=MC843, A1=0.

Hinweise und Verwendung

Die Startposition muss innerhalb der Bohrung programmiert sein.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O3= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z) in der 1. Bohrung. Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2. Messung mit Messvorschub (F2=) bis die Bohrungswand oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird. Der Mittelpunkt wird zuerst grob und anschließend genau gemessen.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke (C1=) geschaltet hat. Rückzugbewegung bis zum Sicherheitsabstand (L2=).
4. Bewegung im Eilgang, über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt in der 2. Bohrung.
5. Die Bohrung wird an der neuen Position auf gleicher Weise gemessen.

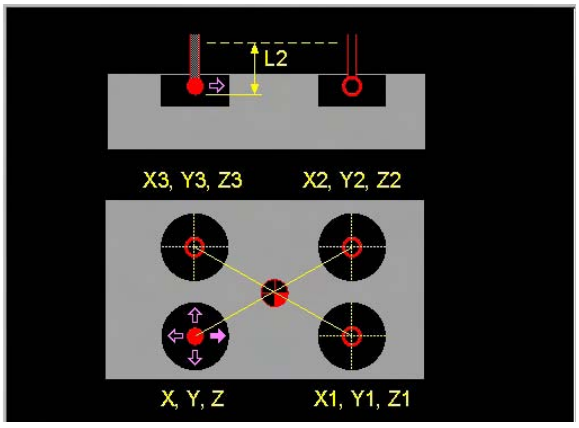
6. Am Ende folgt eine Bewegung mit Eilgang zum Sicherheitsabstand (L2=).
7. Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Ausrichten eines Werkstücks

N40 G17	Ebene setzen
N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G633 X-100 Y-50 Z-5	Messzyklus definieren mit Startpunkt 1. Bohrung
X1=-10 Y1=-50 Z1=-5	Startpunkt 2. Bohrung
L2=30 I5=2	Sicherheitsabstand=30 und Messwert speichern in Nullpunktverschiebung der Drehachse (C).
N70 G0 C0	Drehtisch wird auf Null positioniert (G17).

9.13 G634 Messen Mitte 4 Bohrungen

Dieser Tasterzyklus berechnet den Schnittpunkt der Verbindungslinien von jeweils zwei Bohrungs-Mittelpunkten und setzt diesen Schnittpunkt als Bezugspunkt. Wahlweise kann die MillPlus den Schnittpunkt auch in eine Nullpunkt-Tabelle schreiben.




```
G    Messen Mitte 4 Bohrungen
X    Startpunkt (Messpunkt 1)
Y    Startpunkt (Messpunkt 1)
Z    Startpunkt (Messpunkt 1)
X1=  Messpunkt 2
Y1=  Messpunkt 2
Z1=  Messpunkt 2
X2=  Messpunkt 3
Y2=  Messpunkt 3
Z2=  Messpunkt 3
X3=  Messpunkt 4
Y3=  Messpunkt 4
Z3=  Messpunkt 4
L2=  Sicherheitsabstand
C1=  Messstrecke
```

```
I5=  G5x NPV 0=nein,1=X/Y/Z
O1=  E-Par gemess. Mittelp. Hauptachse
O2=  E-Par gemess. Mittelp. Nebenachse
F2=  Messvorschub
X4=  Sollmittelpunkt
Y4=  Sollmittelpunkt
Z4=  Sollmittelpunkt
```

X, Y, Z Startpunkt der Messung der 1. Bohrung (oder aktuelle Position)

X1=, Y1=, Z1= Startpunkt der Messung der 2. Bohrung (alle 3 Koordinaten müssen eingetragen werden)

X2=, Y2=, Z2= Startpunkt der Messung der 3. Bohrung (alle 3 Koordinaten müssen eingetragen werden)

X3=, Y3=, Z3= Startpunkt der Messung der 4. Bohrung (alle 3 Koordinaten müssen eingetragen werden)

C1= Maximale Messstrecke

L2= Sicherheitsabstand

I5= Messwerte speichern in eine Nullpunktverschiebung:
I5=0 Nicht speichern
I5=1 Speichern in die aktive Nullpunktverschiebung der Linearachsen (X/Y/Z).
Beim Speichern werden die Messwerte addiert zu der aktiven Nullpunktverschiebung.

X4=, Y4=, Z4= Wenn die gemessene Koordinate in die aktive Nullpunktverschiebung gespeichert wird (I5>0), wird der Sollwert hiermit verrechnet.
Für die weitere Programmierung bekommt die gemessene Koordinate hiermit den Sollwert.

O1= Nummer der E-Parameter in dem der gemessene Mittelpunkt in der Hauptachse gespeichert wird.

O2= Nummer der E-Parameter in dem der gemessene Mittelpunkt in der Nebenachse gespeichert wird.

Die Beschreibung der weiteren Adressen steht in der Einleitung der Messzyklen.

Grundstellungen

C1=20, I5=0, F2=MC843.

G634 MESSEN MITTE 4 BOHRUNGEN

Hinweise und Verwendung

Die Startposition muss innerhalb der Bohrung programmiert sein.

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen O1=, O2= und F2= nicht verfügbar.

Zyklusablauf

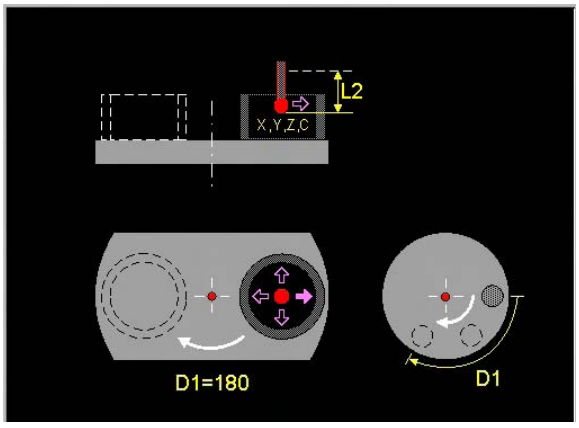
1. Bewegung mit Eilgang zum ersten Startpunkt (X, Y, Z) in der 1. Bohrung. Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen.
2. Messung mit Messvorschub (F2=) bis die Bohrungswand oder bis die maximale Messstrecke (C1=) erreicht wird. Der Mittelpunkt wird zuerst grob und anschließend genau gemessen.
3. Bewegung im Eilgang zurück zum Startpunkt. Eine Fehlermeldung wird gegeben, wenn der Messtaster nicht innerhalb der maximalen Messstrecke (C1=) geschaltet hat. Rückzugbewegung bis zum Sicherheitsabstand (L2=).
4. Bewegung im Eilgang, über den Sicherheitsabstand (L2=), zum Startpunkt in der 2. Bohrung.
5. Die Bohrung wird an der neuen Position auf gleicher Weise gemessen.
6. Für die 3. und 4. Bohrungs-Messung wird Schritt 4 und 5 jeweils wiederholt.
7. Am Ende erfolgt eine Bewegung mit Eilgang zum den Sicherheitsabstand (L2=).
8. Abhängig von I5= wird der Messwert gespeichert.

Beispiel: Mittelpunkt von 4 Bohrungen eines Werkstücks bestimmen

N40 G17	Ebene setzen
N50 G54 I3	Nullpunkt setzen
N60 G634	Messzyklus definieren mit
X-10 Y-20 Z-5	Startpunkt 1. Bohrung
X1=-100 Y1=-40 Z1=-5	Startpunkt 2. Bohrung
X2=-100 Y2=-100 Z2=-5	Startpunkt 3. Bohrung
X3=-10 Y3=-120 Z3=-5	Startpunkt 4. Bohrung
L2=30 I5=1	Sicherheitsabstand=30. Nach dem Messzyklus wird X und Y in G54 I3 angepasst.

9.14 G640 Drehzentrum ermitteln

Messung und Korrektur der temperaturabhängigen (oder kleine mechanischen) Tischverlagerung mit Hilfe eines Messtasters. (TPC= Table Position Control)
Für diese Messung muss eine Bohrung am Rundtisch oder Werkstück vorhanden sein. Die Bohrung wird mit dem Messtaster gemessen, der Tisch um 180 Grad gedreht, und die Bohrung nochmals gemessen. Der Zyklus G640 korrigiert das daraus berechnete Drehzentrum in beiden Achsen.




```
G    Drehzentrum ermitteln
C1=  Max. Messstrecke
X    Startpunkt
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
C    C-Koordinate Rundtisch
D1=  Endwinkel
L2=  Sicherheitsabstand
I1=  Kin. Versch. 0=löschen 1=messen
I2=  Korrektur abschalten 0=nein 1=ja
O1=  E-Parameter Versatz X-Achse
O2=  E-Parameter Versatz Y-Achse
```

D1 Endwinkel.
Dieser Endwinkel ist nötig bei C-Achse mit eingeschränktem Bereich (Z.B. Aufbautisch).
Wenn D1 zwischen -180 und +180, wird die Messung auf 3 Positionen ausgeführt.
Wenn D1 gleich –180 oder +180 ist, wird die Messung auf 2 Positionen ausgeführt
Da die Messung auf 3 Positionen stattfindet, die nicht über dem Kreis verbreitet sind, sondern auf einem Kreisbogen liegen, ist die Ermittlung des Drehzentrums nicht so genau als mit zwei gegenüberliegenden Löchern.

Grundstellungen

I1=1, I2=0, L2=0, D1=180

Hinweise und Verwendung

Bemerkungen

- C Achse muss anwesend sein.
- Die Startposition muss innerhalb der Bohrung programmiert sein.
- Die Abweichung, gemessen in der X- und Y-Achse, wird in das erste Korrektur-Element der betreffenden Achse des Tisches ins aktive kinematisches Modell korrigiert.
- Wenn G7 aktiv ist, müssen X, Y, Z und C eingetragen sein.

G640 darf nicht programmiert werden, wenn:

- G8, G18, G19, G36, G182 aktiv sind.
- G54 bis zum G59 B4= ungleich 0 ist.
- G93 B4= mit A oder B oder C programmiert ist.
- Werkzeug T0 aktiv ist.
- Schwenktisch oder Schwenkkopf nicht auf Nullposition stehen.

G640 aktiviert: G90, G40, G39 L0 R0, G72
G640 deaktiviert: G7
Alle Messbewegungen erfolgen mit standard Messvorschub (MC842).

Bedingungen

- Das kinematische Modell der Maschine muss vom Maschinenhersteller eingetragen sein und Korrektur-Elemente für X und Y enthalten.
- Pro Achse wird maximal ± 0.200mm korrigiert.

Einschalten:

Die Korrektur-Elemente des kinematischen Modells werden beim Einschalten der Steuerung auf Null gesetzt.

Zyklusablauf

1 Wenn G7 aktiv oder Rundachsen nicht auf Nullposition stehen:
- Freifahren der Werkzeugachse mit Eilgang bis zum Software-Endschalter
- G7 wird ausgeschaltet
- B-Achse und A-Achse werden auf Nullposition und Werkzeugachse nochmals auf Software-Endschalter gefahren

In allen anderen Fällen:
- Freifahren der Werkzeugachse mit Eilgang bis zum Software-Endschalter oder, wenn programmiert bis zum Sicherheitsabstand (L2=). Wenn der Messtaster schon auf die Startposition steht (X, Y, Y und C nicht programmiert), entfällt diese Bewegung.

2 Bewegung mit Eilgang zur Startposition in der Bohrung. Messung des Mittelpunktes.

3 2. Messung um den Mittelpunkt genau zu messen. (Ablauf abhängig vom Messtaster-Type).

4 Rückzugbewegung mit Eilgang bis zum SW-Endschalter oder, wenn programmiert bis zum Sicherheitsabstand (L2=).
Wenn die Bohrung im Drehzentrum benutzt wird, dann wird nicht zurückgezogen.

5 Der Rundtisch wird um 180° rotiert.

6 Die Bohrung wird an der neuen Position auf gleicher Weise gemessen.

7 Rückzugbewegung mit Eilgang bis zum SW-Endschalter oder, wenn programmiert bis zum Sicherheitsabstand (L2=).

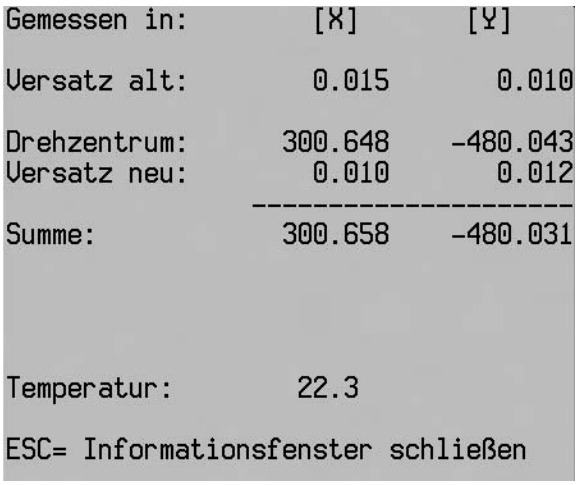
8 Der Rundtisch wird auf die Anfangsposition zurückgefahren.

9 Die berechnete Drehzentrum-Verschiebung wird in die Korrektur-Elemente korrigiert.
Die Differenz zwischen alte und neue Korrekturwerte wird in E-Parameter (O1= , O2=) ausgegeben.

Wenn für D1 ein Wert zwischen –180 und +180 eingetragen ist,
- Wird das Loch auf 3 verschiedenen Positionen auf einem Kreisbogen gemessen. Zuerst auf Position C, danach auf Position C+D1:2 und zuletzt auf Position C+D1.
- Wird das Drehzentrum des Rundtisches berechnet aus den drei gemessenen Mittelpunkten der Löcher.
- Wenn D1 gleich 180 oder +180 ist, dann ist der Ablauf gleich wie bei 2 Messpunkten.

Messergebnis

Die Messergebnisse werden in eine Text-Datei G640RESU.TXT auf D:\startup geschrieben.
Im Handbetrieb (MC320) wird ein Fenster gezeigt. Z.B.:



Fehlermeldungen

P421 Kein Korrektur-Element anwesend
Diese Fehlermeldung erscheint, wenn die betreffenden Korrektur-Elemente nicht ins kinematische Modell eingetragen sind.

Maschinenkonstanten

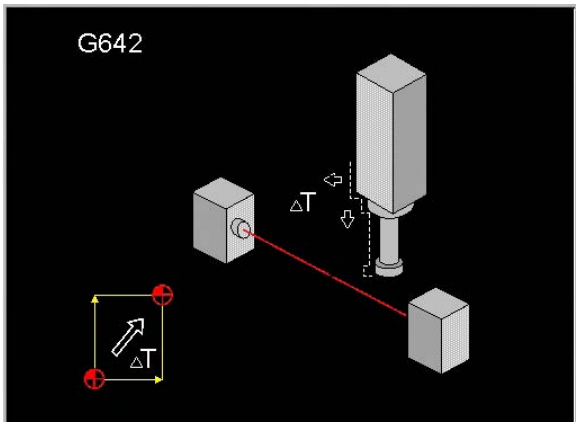
MC843 Messvorschub [(µm,mGrad)/min]
MC846 Orientierungswinkel Messtaster (0,1,2,3=alle)
MC849 Messtaster: 1. Orientierungswinkel [Grad]

Beispiel

N1 G17	Ebene setzen
N2 T2 M6	Messtaster einwechseln
N3 G0 X.. Y.. Z..	Den Messtaster in die Bohrung positionieren.
N4 G640 C1=50 I1=1	Drehzentrum ermitteln Die Korrektur-Elemente werden korrigiert.

9.15 G642 Laser: Temperaturkompensation

Messung und Korrektur der temperaturabhängige Spindelausdehnung in 2 Achsen mit Hilfe eines Kalibrierdorns und Lasermess-Systems (HPC, Head Position Control).
Der Zyklus G642 korrigiert die Radialachse (bezogen auf den Laser), die Werkzeugachse und die Kopfkinematik. Die Messung wird mit drehender Spindel ausgeführt, wodurch die Temperatur stabil bleibt.




```
G    Laser: Temperaturkompensation
S    Spindeldrehzahl
I2=  Korrektur abschalten 0=nein 1=ja
I3=  Text-Datei 0=überschr. 1=zufügen
O1=  E-Par. Temp.Abweichung Rad.Achse
O2=  E-Par. Temp.Abweichung WZ-Achse
```

O1=, O2= Ausgabe der Differenz zwischen alte und neue Korrekturwerte.

Grundstellung

I2=0, I3=0

Hinweise und Verwendung

Allgemein

Dieser Zyklus, eingesetzt bei erhöhter Genauigkeitsanforderung, führt eine Temperatur-Kompensation der Achsen aus. Die temperaturabhängige Lageänderung der Achsen, hauptsächlich verursacht durch die Spindel, wird in die radiale und axiale Achse und in der Kopfkinematik kompensiert.
Mit Hilfe des Kalibrierdorns wird die radiale und axiale Position des Laserstrahls vermessen. Die Differenz mit der kalibrierten Laserposition wird zur Korrektur der Achsen in die Kinematische Kette abgespeichert.
Es ist eine Ergänzung der automatische Temperaturkompensation mit Sensor, die eine mittlere Temperatur-Entwicklung kompensiert.

Anweisungen:

Die Einbindung der Temperaturkompensations-Messung in den Bearbeitungsablauf sollte nach folgendem Schema ablaufen:

1 Ermitteln Sie zuerst das Drehzentrum des Tisches mittels G640. Dadurch wird die kinematische Position des Tisches korrigiert. Bei Maschinen ohne Rundachsen im Tisch entfäll diese Messung.
2 Kalibrieren Sie anschließend mit dem Kalibrierdorn das Lasermess-System (G600) um der aktuelle Maschinenkinematik als Referenz festzuhalten.
3 Danach kann wie üblich gearbeitet werden: Vermessen von Werkzeugen mit dem Lasermess-System, Nullpunkt setzen vom Hand oder mit Messtaster, Teile bearbeiten u.s.w.
4 Zyklus G642 regelmäßig ausführen. In Abhängigkeit vom Wärmewachstum der Maschine und der geforderten Genauigkeit kann die Temperaturkompensations-Zyklus vor jedem n-ten Werkstück oder vor einer kritischen Bearbeitung wiederholt werden.

Bemerkung:
Das Messen der Kinematik und das Kalibrieren (Punkt 1 und 2) ist nicht erforderlich, wenn die Maschine in einer Serienfertigung neu eingeschaltet wird und die vorige Kalibrierung noch gültig ist.

Bedingungen

- Die Messung des Temperaturkompensationszyklus G642 muss in vertikaler Position ausgeführt werden.
- Die Achse parallel zum Laserstrahl kann **nicht** korrigiert werden.
- Das kinematische Modell der Maschine muss vom Maschinenhersteller eingetragen sein und Korrektur-Elemente für X, Y und Z enthalten. Bei Anwesendheit einer Rundachse oder Schwenkachse im Werkzeugkopf, muss auch ein Korrektur-Element für die Werkzeugachse im Kopf enthalten sein.
- Pro Achse wird maximal ± 0.200mm korrigiert.

Messergebnis

Die Messergebnisse werden in eine Text-Datei G642RESU.TXT auf D:\startup geschrieben, z.B.:

Temp	d-Rad	d-Wkz	Datum	Zeit
22.3	0.013	0.034	10- 2-2003	10:05
22.4	0.014	0.036	10- 2-2003	10:06

Bedeutung:
Temp : Temperatur des Sensors [ºC].
d-Rad : Abweichung, gemessen in der Radialachse [mm|inch]
d-Wkz : Abweichung, gemessen in der Werkzeugachse [mm|inch]

Überschreiben oder Zufügen von der Text-Datei (I3=)

Wenn beim Zyklus-Aufruf Überschreiben (I3=0) angewählt ist, wird der Inhalt gelöscht und werden zwei Zeilen, Kopf und Messdaten, neugeschrieben. Beim Zufügen (I3=1) wird nur eine Zeile mit Messdaten zugefügt. So entsteht eine Tabelle, wo das Ergebnis von mehreren Messungen sichtbar ist.

Einschalten:

Die Korrektur-Elemente des kinematischen Modells werden beim Einschalten der Steuerung auf Null gesetzt.

Korrektur des kinematischen Modells

Die Abweichung, gemessen in der Radialachse und Werkzeugachse, wird in das erste Korrektur-Element der betreffenden Achse des Tisches ins aktiven kinematischen Modell korrigiert.
Dieses Korrektur-Element wirkt wie eine Nullpunktverschiebung in den betreffenden Achsen.

Die Schwenkmaße eines Werkzeugkopfes werden separat über einem Korrektur-Element in den Kopf korrigiert. Dieses Maß ist zwar nicht direkt gemessen, aber wird vom Korrektur-Element im Tisch in der Werkzeugachse abgeleitet über der Formel:

Kopfkorrektur = totale Tischkorrektur * MC470 / 100,

wobei MC470: “Temperaturkompensation: Kopf-Verlängerung/ Verschiebung [%]“.

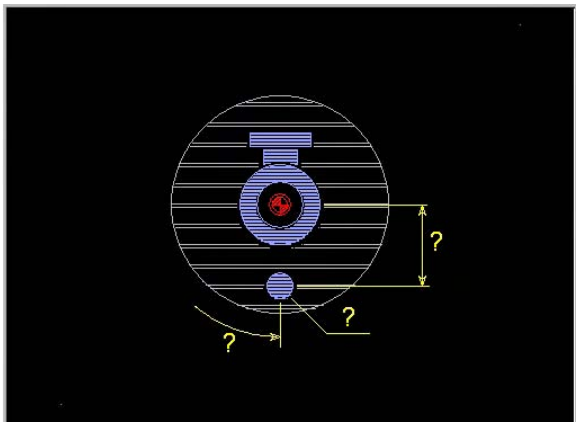
Fehlermeldungen

P421 Kein Korrektur-Element anwesend
Diese Fehlermeldung erscheint, wenn die betreffenden Korrektur-Elemente nicht ins kinematische Modell eingetragen sind.

10. Spezifische Zyklen

G691 Unwucht Erfassung
G692 Unwucht kontrollieren
G699 ATC (Application Tuning Cycle)

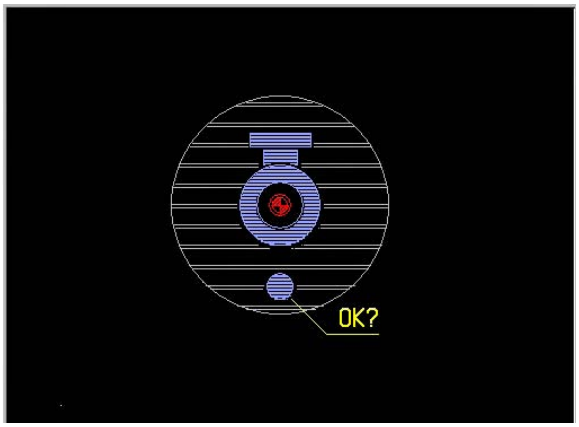
10.1 G691 Unwucht messen.




```
G    Unwucht-Erfassung
D    Drehzahlbegrenzung          [U/min]
```

Für Beschreibung Siehe Kapitel "Drehbetrieb".

10.2 G692 Unwucht kontrollieren.

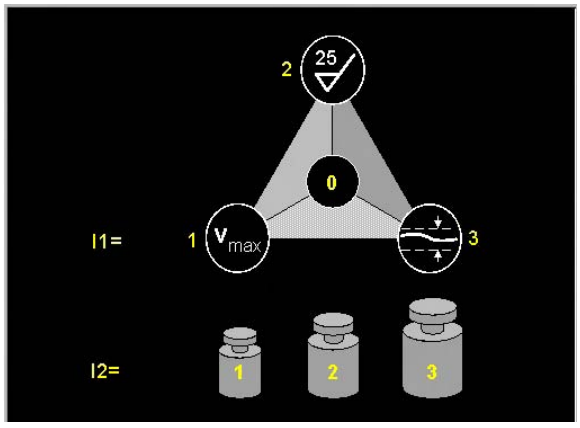



```
G    Unwucht-Kontrolle
C1=  Zulässiger Ausschlag          [mm]
D    Kontroll-Drehzahl           [U/min]
```

Für Beschreibung Siehe Kapitel "Drehbetrieb".

10.3 G699 ATC-Zyklus (= Applikation Tuning Cycle)

Mit dem Zyklus G699 besteht die Möglichkeit NC-Programme, je nach Bearbeitungsphase, zu optimieren. Es wird die größtmögliche Effizienz des Programmes in Bezug auf Geschwindigkeit, Genauigkeit und Oberfläche erreicht.




```
G    Application Tuning Cycle (ATC)
I1=  0=aus 1=schnell 2=Oberfl. 3=genau
I2=  Masse 1=leicht 2=mittel 3=schwer
```

I1= Bearbeitungsmodus
- 0 Aus.
- 1 Geschwindigkeit.
- 2 Oberfläche.
- 3 Genauigkeit

I2= Masse
- 1 Leichtes Werkstück.
- 2 Mittleres Werkstück.
- 3 Schweres Werkstück.

Grundstellung

I1=0, I2=2

Hinweise und Verwendung

Allgemein

Eine Umschaltung während des Programmablaufes verändert das Fahrverhalten, je nach vorgegebenem Bearbeitungsmodus von 0 bis 3. Dabei werden interne Regelungs- und Maschinenparameter umgeschaltet.

Gewichtmodus.

Desweiteren wird über einen Gewichtsmodus der Einfluβ des Werkstückgewichtes berücksichtigt. Hier können zusätzliche Anpassungen auf die entsprechenden Bedingungen vorgenommen werden. Die maximale Tischbelastung der Maschine muss jedoch beachtet werden.
Bei Maschinen ohne Gewichtsabhängigkeit in den Achsen entfällt die Adresse I2.

Ausschalten

Nach “M30“, <Programm abbrechen> , <CNC rücksetzen> oder G699 I1=0 wird die Grundstellung übernommen.

Anzeige

Wenn der ATC-Zyklus aktiv ist, wird dies im Dashboard angezeigt.

Verfügbarkeit

Maschine und CNC müssen vom Maschinenhersteller für den ATC-Zyklus vorbereitet sein.

11. Bearbeitungs- und Positionszyklen

Mit dem Bearbeitungszyklus wird einen Bearbeitungsfortgang definiert. Die Ausführung des Bearbeitungszyklus auf eine Position wird in einen separaten Positionszyklus festgelegt.

11.1 Übersicht Bearbeitungs- und Positionszyklen:

Sonderzyklus:			
1	G700	Plandrehen	(nur in DIN/ISO)
2	G730	Abzeilen	
Positionszyklen (Muster):			(nur in EASYoperate)
1	G771	Bearbeitung an einer Linie	
2	G772	Bearbeitung am Viereck	
3	G773	Bearbeitung am Gitter	
4	G777	Bearbeitung am Kreis	erweitert gegenüber G77
5	G779	Bearbeitung an einer Position	erweitert gegenüber G79
Bohrzyklen:			
1	G781	Bohren / Zentrieren	erweitert gegenüber G81
2	G782	Tiefbohren	erweitert gegenüber G83
3	G783	Tiefbohren (Spanbruch)	erweitert gegenüber G83 (nur in DIN/ISO)
4	G784	Gewindebohren mit Ausgleichsfutter	erweitert gegenüber G84 (nur in EASYoperate)
5	G785	Reiben	erweitert gegenüber G85
6	G786	Ausdrehen	erweitert gegenüber G86
7	G790	Rückwärts-Senken	
8	G794	Gewindebohren interpolierend	erweitert gegenüber G84 (nur in EASYoperate)
Fräszyklen:			
1	G787	Taschenfräsen	erweitert gegenüber G87
2	G788	Nutenfräsen	erweitert gegenüber G88
3	G789	Kreistasche fräsen	erweitert gegenüber G89
4	G797	Tasche schlichten	
5	G798	Nute schlichten	
6	G799	Kreistasche schlichten	

11.2 Einleitung

Bearbeitungsebene

Die Zyklus-Programmierung ist unabhängig von der Bearbeitungsebene (G17, G18, G19 und G7).

Werkzeugachse und Bearbeitungsebene

Die Zyklen werden ausgeführt in der aktuellen Hauptebene G17, G18, G19 oder in der geschwenkten Ebene G7. Die Arbeitsrichtung des Zyklus wird von der Werkzeugachse bestimmt. Die Richtung der Werkzeugachse kann über G67 umgekehrt werden.

Ausführung in EASYoperate.

Die Bearbeitungszyklen (Sonder-, Bohr- und Fräs- Zyklen) werden auf den Mustern, definiert durch die Positionszyklen, G77, G79, G771, G772, G773, G777 oder G779, ausgeführt.
Allgemeines Beispiel:

Bearbeitungszyklus (Bohrzyklus):	N... G781 .....
Positionszyklus:	N... G779 X... Y.... Z...

Der Zyklus G781 wird an dieser Position, bestimmt durch G779, ausgeführt.

Ausführung in DIN.

Die neuen Bearbeitungszyklen (Sonder-, Bohr- und Fräs- Zyklen) werden nur durch den Positionszyklus G79, an einer Position, ausgeführt. Punkten (P1 – P4) sind nicht erlaubt.

Positionierlogik

Das Werkzeug fährt im Eilgang und abhängig von G28, mit Positionierlogik auf den 1. Sicherheitsabstand über die durch den Positionszyklus definierte Position (X, Y, Z,).

Spiegeln und Skalieren

Zwischen einen Bohr/Fräszyklus und einen Positionszyklus darf Spiegeln und Skalieren nicht aktiviert werden.

Zyklusdaten löschen

Die Zyklusdaten werden bei M30, Softkey <Programm abbrechen>, Softkey <CNC rücksetzen> oder beim Definieren eines neuen Zyklus gelöscht.

Spindel Einschalten

Für den Zyklusanfang muss die Spindel eingeschaltet werden. In der Zyklusdefinition kann F und S überschrieben werden.

Spiegeln

Wenn Sie nur eine Achse spiegeln, ändert sich der Umlaufsinn des Werkzeugs. Dies gilt nicht bei Bearbeitungszyklen.

Kommentar

Kommentar, in einem Satz mit einem Bearbeitungszyklus, ist nicht erlaubt.
Vor dem Zyklusaufruf Radiuskorrektur G40 programmieren.

Warnung

Werkzeug so vorpositionieren, dass keine Kollision mit dem Werkstück oder Spannmitteln erfolgen kann.

11.3 Beschreibung Adressen

Verpflichtete Adressen

Verpflichtete Adressen werden mit schwarzer Schrift angezeigt. Wenn eine verpflichtete Adresse nicht eingetragen ist, kommt eine Fehlermeldung.

Wahlweise Adressen

Wahlweise Adressen werden mit hell grauer Schrift angezeigt. Wenn diese Adressen nicht eingetragen sind, werden diese ignoriert oder bekommen den bereits eingetragenen Grundstellungswert.

Erklärung der Adressen.

Die hier beschriebenen Adressen werden in den meisten Zyklen benutzt. Spezifische Adressen werden beim Zyklus beschrieben.

X, Y, Z: Position der definierten Bearbeitungsgeometrie.
An dieser Position wird die Bearbeitung ausgeführt. Wenn X, Y oder Z nicht eingetragen sind, wird die aktuelle Position vom Werkzeug übernommen.

Ausführung
Das Werkzeug fährt mit Eilgang und abhängig von G28, mit Positionierlogik, zum Startpunkt. Wenn X, Y, Z nicht programmiert sind, wird die aktuelle Position als Startpunkt genommen. In der Werkzeugachse wird der 1. Sicherheitsabstand (L1=) berücksichtigt. Beim Abzeilen (G730) sind auch die anderen Achsen verschoben.

L Tiefe (größer als 0). Beim Abzeilen (G730) ist dies die Bearbeitungshöhe: Abstand zwischen programmierte Werkstückoberfläche und Rohteiloberfläche.

R Radius der Kreistasche

L1= 1. Sicherheitsabstand beim Zyklus-Anfang.

L2= 2. Sicherheitsabstand: Höhe über dem 1. Sicherheitsabstand.
Am Ende des Zyklus fährt das Werkzeug auf die 2. Sicherheitsabstand (falls eingetragen).

C1= Zustelltiefe (> 0): Maß, mit der das Werkzeug jeweils zugestellt wird. Die Tiefe (L) oder Bearbeitungshöhe (L) braucht kein Vielfaches der Zustelltiefe (C1=) zu sein. Die CNC fährt in einem Arbeitsgang auf die Tiefe, wenn die Zustelltiefe gleich oder größer als die Tiefe (C1=>L-L3) ist.

Bemerkung:
Wenn beim Fräs- oder Bohr-Bearbeitungen eine Zustelltiefe (C1=) programmiert ist, entsteht meistens ein Restschnitt, der kleiner ist als die programmierte Zustelltiefe.
Bei Bohrbearbeitungen werden, wenn der Restschnitt > 0 ist, die letzten 2 Schnitte gleich aufgeteilt. Hierdurch wird verhütet, dass der letzte Schnitt sehr klein wird.

D3= Verweilen: Anzahl Umdrehungen die das Werkzeug am Bohrungsgrund zum Freischneiden verweilt. (Minimum ist 0 und Maximum ist 9.9).

F2= Eilgang Eintauchen: Verfahrgeschwindigkeit des Werkzeugs beim Fahren vom Sicherheitsabstand auf die Frästiefe.

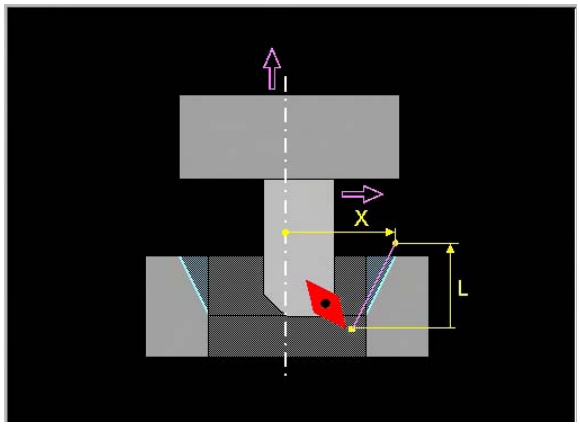
F5= Eilgang Rückzug: Verfahrgeschwindigkeit des Werkzeugs beim Herausfahren aus der Bohrung.

F und S

In den Bearbeitungszyklen innerhalb EASYoperate sind die Adressen F und S nicht verfügbar. Sie müssen im FST-Menü programmiert werden.

11.4 G700 Plandrehzyklus

Der Plandrehzyklus führt eine einzelne flache oder konische Drehbearbeitung aus.




```
G    Plandrehen
X    Radius
F2=  Vorschub              [mm/U|inch/U]
L    Verfahrweg Werkzeugachse
I1=  Abkuppeln 0=nein 1=ja
S    Spindeldrehzahl
```

Grundstellungen

L0, I1=0

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G700 ist in EASYoperate nicht verfügbar.

Folgende Adressen im Werkzeugspeicher werden vom Zyklus verwendet:

R	Einstellradius. Wird nach dem Plandrehen automatisch mit dem aktuellen Radius überschrieben.
A1	Orientierungswinkel zum Ankuppeln. Wird nach dem Plandrehen automatisch mit dem aktuellen Winkel (0-359.999 Grad) überschrieben.
R1	Minimaler Durchmesser (optional).
R2	Maximaler Durchmesser (optional).

Hinweise und Verwendung

Die G700 darf nicht programmiert werden, wenn:

- G36, G182 aktiv sind.
- Werkzeug T0 programmiert ist.
- Spindelorientierung mit Winkel darf nicht Null sein.

Rückstellung des Planschiebers:

Zur schnellen Rückstellung des Planschiebers auf den Ausgangsdurchmesser kann die maximal zulässige Drehzahl verwendet werden

Tatsächlich erreichter Durchmesser:

Der programmierte Durchmesser wird gerundet, so dass dieser exakt zu einer der 72 Rasterungen der Klemmung passt. Die maximale Abweichung die dadurch entsteht ist < (Vorschub/72)/2. Das heißt 0.001 mm Abweichung bei 0.15 mm/U Vorschub.

Bemerkung

G40, G72, G90 und G94 bleiben nach G700 aktiv

Satzvorlauf

Bei Satzvorlauf soll der Kopf, vor dem Anfang eines G700-Zyklus, in die richtige Lage positioniert sein. Also Radius R und Winkel A1 sollen richtig eingetragen sein in die Werkzeugtabelle.

Drehzahl- und Vorschub-Korrekturschalter:

Der Drehzahlkorrekturschalter ist nicht wirksam. Der Vorschubkorrekturschalter ist wirksam.

Anzeige:

Während der Bewegung wird die Drehzahl im aktuellen S-Feld angezeigt. Am Ende wird die Spindelposition immer im Bereich 0-359.999 Grad angezeigt.
Der programmierte Vorschub bleibt unverändert. Der aktuelle Vorschub zeigt den Wert Null oder den Vorschub des Verfahrwegs in der Werkzeugachse an.

Indexierung ein- und ausfahren wird automatisch durch den Zyklus ausgeführt:

M81 Indexierung **aus**fahren (in den Plandrehkopf). M80 Indexierung **ein**fahren

Beispiel:

Programmbeispiel	Beschreibung
	Werkzeugspeicher: Werkzeugradius R20 Werkzeugspeicher: Orientierungswinkel A1=0
N120 G700 X50 L5 F=0.05 S600	Fase 5 mm von Durchmesser 40 auf 50
N140 G700 X70	Plandrehbewegung auf Durchmesser 70
N130 G0 Z100	Abheben
N140 G700 X40 I1=1 S1200	Rückstellung auf Durchmesser 40 und abkuppeln

Plandrehkopfes

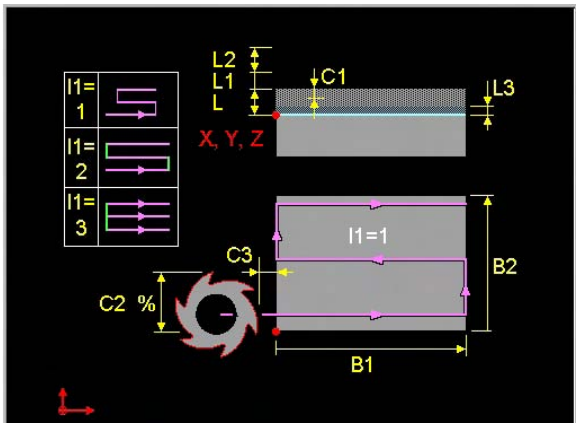
Der Plandrehkopf kann nach dem Einwechseln in die Spindel als Ausdrehkopf verwendet werden. Durch die an der Maschine angebaute Indexierung wird der Haltering fixiert und gleichzeitig die Verriegelung zwischen Haltering und Plandrehkopf gelöst. Bei Drehender Spindel erfolgt über ein mechanisches Getriebe von z.B 0.1 mm/U eine Planschieberbewegung. Der Planweg wird von der Umdrehungsanzahl der Spindel bestimmt. Durch eine synchronisierte Bewegung de Spindel und der Werkzeugachse (Z) ist es möglich, Kegel und Fasen zu drehen. Die Rückstellung erfolgt durch Linkslauf der Spindel.

Zyklusablauf

1 Plandrehkopf-Einstellradius einstellen und ins Werkzeugspeicher eintragen.
2 Plandrehkopf in Spindel einwechseln (Erstes Mal den Ankuppelwinkel überprüfen).
3 Orientierung und Indexierung überprüfen und eventuell ausfahren.
4 Spindel dreht sich, und führt damit eine Plandrehbearbeitung aus.
5 Winkelpositionen im Vielfach von 5 Grad werden angefahren.
6 Einstellradius und Orientierungswinkel werden automatisch ins Werkzeugspeicher geschrieben.

11.5 G730 Abzeilen

Einen Zeilenfräszyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Abzeilen
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
L    Höhe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
L3=  Schlichtaufmaß
C1=  Zustelltiefe
C2=  Prozentuelle Schnittbreite
C3=  Radialer Sicherheitsabstand
I1=  1=Mäander 2=M.+Eilgang 3=Parallel
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F2=  Eilgang Tiefenzustellung
```

B1= 1. Seitenlänge in der Hauptachse (mit Richtungs-Vorzeichen)
B2= 2. Seitenlänge in der Nebenachse (mit Richtungs-Vorzeichen)
L Bearbeitungshöhe (>0)
C2= Prozentuelle Schnittbreite: maximaler Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist. Die Gesamtbreite wird in gleiche Schnitte aufgeteilt. Der letzte Schnitt geht 10% vom Fräsdurchmesser über den Materialrand.
C3= Radialer Sicherheitsabstand
I1= Methode:
- I1=1 Mäander.
- I1=2 Mäander und Querbewegung außer Material.
- I1=3 Bearbeitung in gleiche Richtung. Mit der Richtung von B1= und B2= wird bestimmt ob mit Gleichlauf oder Gegenlauf gefräst wird.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, L3=0, C1=L-L3, C2=67%, C3=5, I1=1

Zyklusablauf

Methode: Mäander

1 Bewegung im Eilgang auf den 1. Sicherheitsabstand über die Werkstückoberfläche. Der Startpunkt ist Werkzeugradius plus radialer Sicherheitsabstand (C3=) neben der programmierten Position.
2 Bewegung mit Eilgang Eintauchen (F2=) um Zustelltiefe (C1=) auf die nächste Tiefe.
3 Danach fräst das Werkzeug in der Hauptachse eine Zeile. Der Endpunkt dieser Bewegung liegt um der Schnittbreite (C2= maximal 50% vom Fräserradius) im Material. Beim letzten Schnitt fährt das Werkzeug um den radialen Sicherheitsabstand außerhalb des Materials.
4 Das Werkzeug fährt mit Vorschub Fräsen quer auf den Startpunkt der nächsten Zeile. Es fährt beim letzten Schnitt um 10% des Fräserradius außerhalb des Materials.
5 Zeilenfräsen 3 bis 4 wiederholen, bis die eingegebene Fläche vollständig bearbeitet ist.
6 Vorgang 1 bis 6 wiederholen, bis die Tiefe (L) erreicht ist.
7 Am Ende eine Bewegung mit Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=)

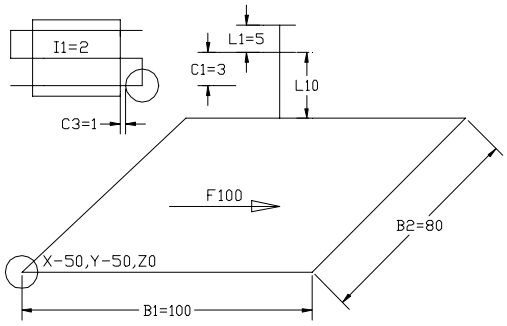
Methode: Mäander und Querbewegung außer Material.

Bei dieser Methode liegt der Endpunkt jeder Zeile um den radialen Sicherheitsabstand außerhalb des Materials. Das Werkzeug führt die Querbewegung mit Eilgang aus.

Methode: gleiche Fräsrichtung.

Bei dieser Methode fräst das Werkzeug jede Zeile in die gleiche Richtung (Gleichlauf oder Gegenlauf). Der Endpunkt jeder Zeile liegt um den radialen Sicherheitsabstand außerhalb vom Material. Die CNC zieht am Ende einer Zeile das Werkzeug um den 1. Sicherheitsabstand (L1=) zurück. Anschließend fährt das Werkzeug mit Eilgang in der Hauptachse zurück und führt danach die Querbewegung aus.

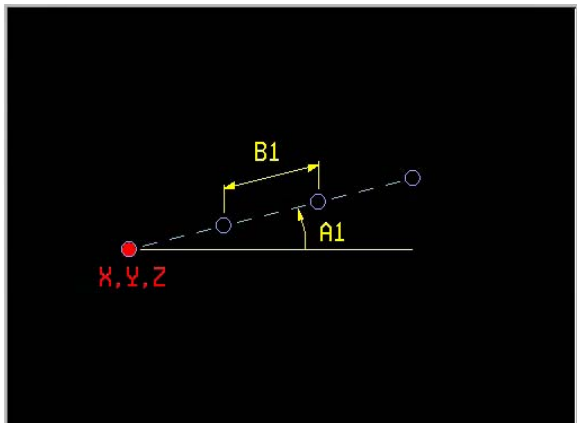
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N55 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N60 S500 M3	Spindel einschalten
N65 G730 I1=2 B1=100 B2=80 L10 L1=5 C1=3 C2=73 C3=1 F100	Zeilenfräszyklus definieren
N70 G79 X-50 Y-50 Z0	Zeilenfräszyklus Ausführen

11.6 G771 Bearbeitung an einer Linie

Ausführen eines Bearbeitungszyklus an Punkten, die sich in gleichbleibendem Abstand auf einer Linie befinden.




```
G    Bearbeitung an einer Linie
X    Position
Y    Position
Z    Position
B1=  Abstand
K1=  Anzahl Bearbeitungen
A1=  Winkel
F    Vorschub
```

Grundstellungen

A1=0

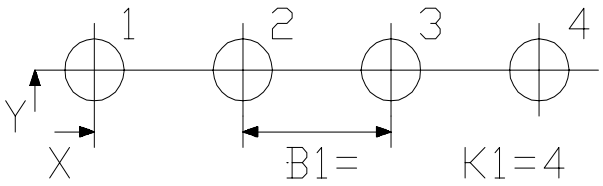
EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G771 ist nur in EASYoperate verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang auf Position.
2. Der vorher definierte Bearbeitungszyklus wird an dieser Stelle ausgeführt.
3. Nach der Ausführung wird die nächste Position angefahren.
4. Vorgang (2-3) wiederholen, bis alle Positionen (K1=) bearbeitet sind.

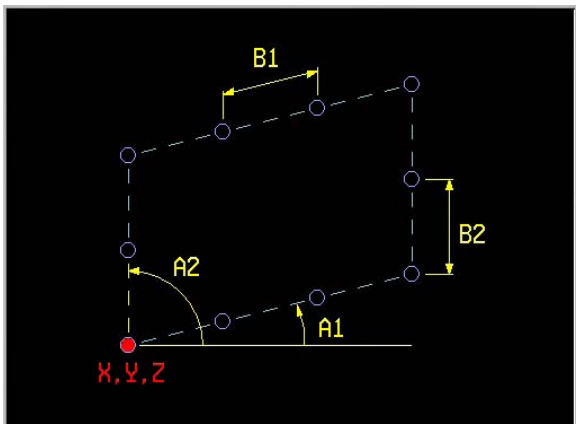
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G781 L-30 F100 F5=6000	Bohrzyklus definieren
N75 G771 X50 Y20 Z0 B1=40 K1=4	Bohrzyklus an 4 Punkten ausführen

11.7 G772 Bearbeitung am Viereck

Ausführen eines Bearbeitungszyklus an Punkten, die sich in gleichbleibendem Abstand auf einem Viereck befinden.




```
G    Bearbeitung am Viereck
X    Position
Y    Position
Z    Position
B1=  Abstand längs
K1=  Anzahl Bearbeitungen längs
B2=  Abstand quer
K2=  Anzahl Bearbeitungen quer
A1=  Anfangswinkel
A2=  Endwinkel
F    Vorschub
```

Grundstellungen

A1=0, A2=90

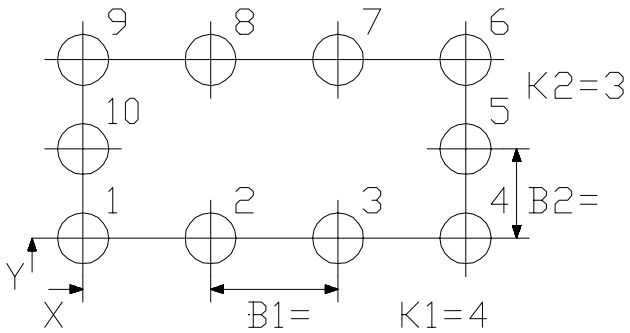
EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G772 ist nur in EASYoperate verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang auf Position.
2. Der vorher definierte Bearbeitungszyklus wird an dieser Stelle ausgeführt.
3. Nach der Ausführung wird die nächste Position angefahren. Die Richtung des Vierecks wird bestimmt durch Winkel A1=.
4. Vorgang (2-3) wiederholen, bis alle Positionen (K1=, K2=) bearbeitet sind.

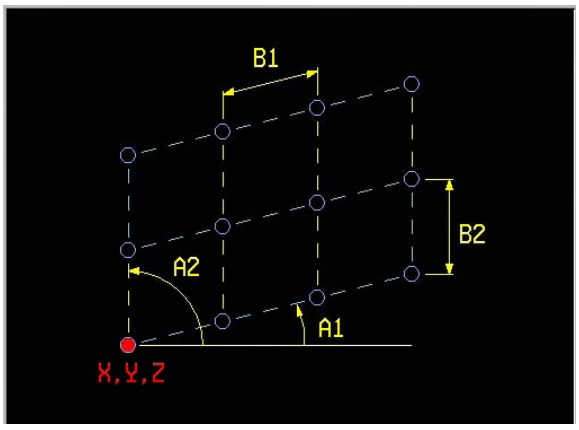
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G781 L-30 F100 F5=6000	Bohrzyklus definieren
N75 G772 X50 Y20 Z0 B1=40 K1=4 B2=30 K2=3	Bohrzyklus am Viereck mit 10 Punkten ausführen

11.8 G773 Bearbeitung am Gitter

Ausführen eines Bearbeitungszyklus an Punkten, die sich in gleichbleibendem Abstand auf einem Gitter befinden.




```
G    Bearbeitung am Gitter
X    Position
Y    Position
Z    Position
B1=  Abstand längs
K1=  Anzahl Bearbeitungen längs
B2=  Abstand quer
K2=  Anzahl Bearbeitungen quer
A1=  Anfangswinkel
A2=  Endwinkel
F    Vorschub
```

Grundstellungen

A1=0, A2=90

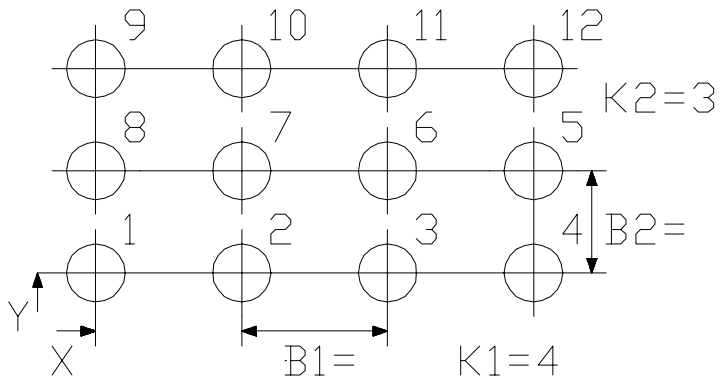
EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G773 ist nur in EASYoperate verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang auf Position.
2. Der vorher definierte Bearbeitungszyklus wird an dieser Stelle ausgeführt.
3. Nach der Ausführung wird die nächste Position angefahren. Die Positionen werden in der Anfangsrichtung, bestimmt durch Winkel A1=, zickzack angefahren.
4. Vorgang (2-3) wiederholen, bis alle Positionen (K1=, K2=) bearbeitet sind.

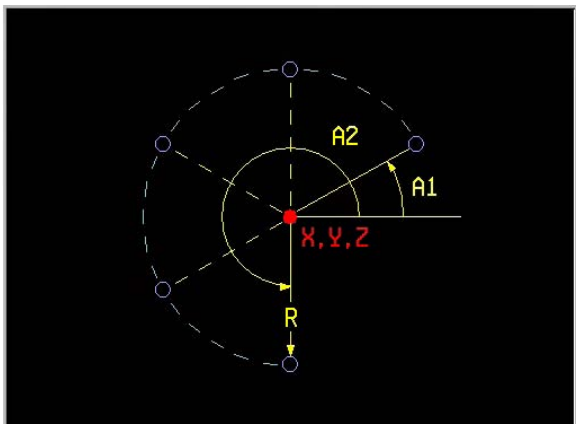
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug 1 einwechseln
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G781 L-30 F100 F5=6000	Bohrzyklus definieren
N75 G773 X50 Y20 Z0 B1=40 K1=4 B2=30 K2=3	Bohrzyklus am Gitter mit 10 Punkten ausführen

11.9 G777 Bearbeitung am Kreis

Ausführen eines Bearbeitungszyklus an Punkten, die sich in gleichbleibendem Abstand auf einem Kreisbogen oder Vollkreis befinden.




```
G    Bearbeitung am Kreis
X    Mittelpunktposition
Y    Mittelpunktposition
Z    Mittelpunktposition
R    Radius
K1=  Anzahl Bearbeitungen
A1=  Anfangswinkel
A2=  Endwinkel
F    Vorschub
```

Grundstellungen

A1=0, A2=360

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G777 ist nur in EASYoperate verfügbar.

Hinweis

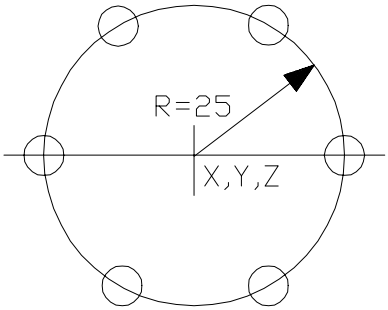
Richtung:
Wenn A1= größer ist wie A2=, sind die Löcher in Uhrzeigersinn.
Wenn A1= kleiner oder gleich ist wie A2=, sind die Löcher in Gegenuhrzeigersinn.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang auf Position.
2. Der vorher definierte Bearbeitungszyklus wird an dieser Stelle ausgeführt.
3. Nach der Ausführung wird die nächste Position angefahren. Der Richtung der Positionen wird bestimmt durch A1= und A2=.
4. Vorgang (2-3) wiederholen, bis alle Positionen (K1=) bearbeitet sind.

Beispiele

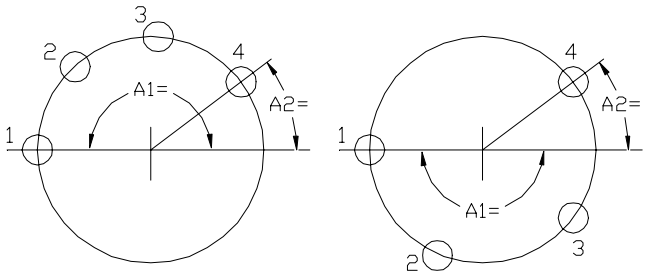
Beispiel 1: Zyklus auf einem Vollkreis



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G781 L-30 F100 F5=6000	Bohrzyklus definieren
N75 G777 X50 Y20 Z0 R=25 K1=6 A1=0 A2=300	Bohrzyklus auf Kreis mit 6 Punkten ausführen K1=6 Anzahl Löcher =6 A1=0 Anfangswinkel = 0 Grad A2=300 Endwinkel =300 Grad
Oder	
N75 G777 X50 Y20 Z0 R=25 K1=7 A1=0 A2=360	Bohrzyklus auf Kreis mit 6 Punkten ausführen K1=7 Anzahl eingetragener Löcher =7 Anzahl bearbeiteter Löcher =6 A1=0 Anfangswinkel = 0 Grad A2=360 Endwinkel =300 Grad

Bemerkung: In diesem Fall werden 6 Löcher gebohrt, statt der eingetragen Anzahl von 7. Das erste und letzte Loch in dem Zyklus ist an der gleichen Position. Wenn im Zyklus ein zweites Mal eine Bearbeitung an der gleichen Position ausgeführt werden muss, dann wird diese Bearbeitung das zweite Mal nicht ausgeführt.

Beispiel 2 Richtung der Bohrungen auf einem Kreisbogen



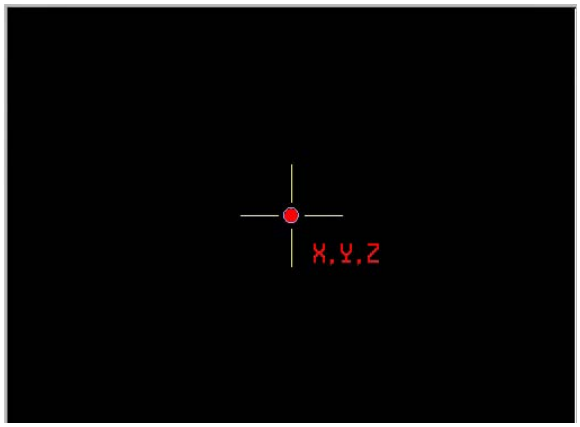
A1 = 180
A1 – A2 > 0 CW

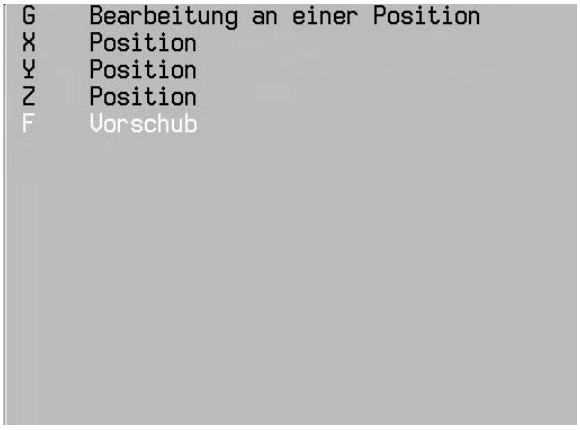
A1 = -180
A1 – A2 < 0 CCW

Programmbeispiel	Beschreibung
N50 G81 Y1 Z-10 F100 S1000 M3	Zyklus definieren
N60 G77 X0 Y0 Z0 R25 **A1=180 A2=30** J4	Zyklus viermal auf dem Kreisbogen wiederholen; Anfang bei 180 Grad, Ende bei 30 Grad im Uhrzeigersinn (CW).
N70 G77 X0 Y0 Z0 R25 **A1=-180 A2=30** J4	Zyklus viermal auf dem Kreisbogen wiederholen; Anfang bei 180 Grad, Ende bei 30 Grad im Gegenuhrzeigersinn (CCW).

11.10 G779 Bearbeitung an einer Position

Ausführen eines Bearbeitungszyklus auf einer Position.





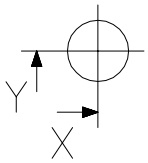
EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G779 ist nur in EASYoperate verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang auf Position.
2. Der vorher definierte Bearbeitungszyklus wird an dieser Stelle ausgeführt.

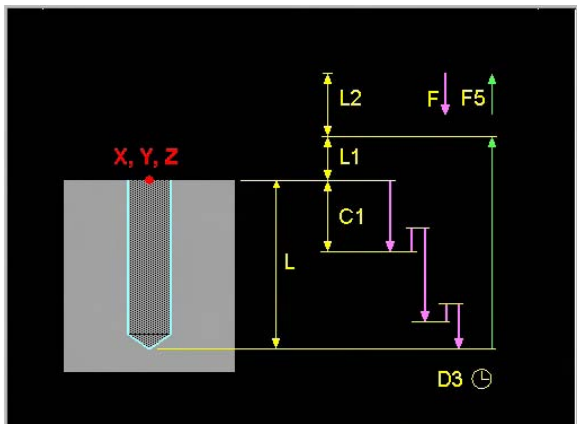
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G781 L-30 F100 F5=6000	Bohrzyklus definieren
N75 G779 X50 Y20 Z0	Bohrzyklus an Punkt ausführen

11.11 G781 Bohren / Zentrieren

Einen einfachen Bohr- oder Zentrier-Zyklus mit eventuellem Spanbrechen in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Bohren / Zentrieren
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
C1=  Zustelltiefe
D3=  Verweilen              [Umdrehungen]
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F5=  Eilgang Rückzug
```

Grundstellungen

L1=1, L2=0, C1=L, D3=0

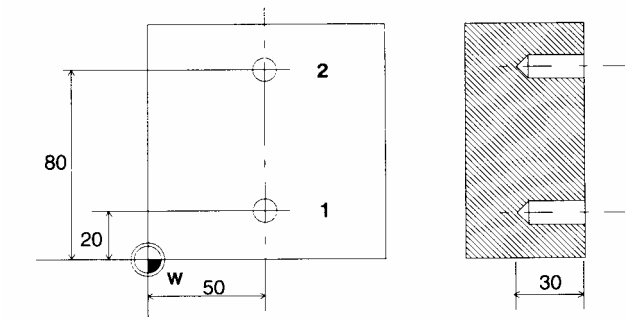
EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen D3=, F und S nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1. Bewegung im Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=).
2. Bohren mit Bohrvorschub um Zustelltiefe (C1=) oder Tiefe (L).
3. Bewegung mit Eilgang Rückzug (F5=) um 0.2 mm zurück.
4. Vorgang (2-3) wiederholen, bis die Bohrtiefe (L) erreicht ist.
5. Am Bohrungsgrund verweilen (D3=) zum Freischneiden.
6. Bewegung mit Eilgang Rückzug (F5=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit EIlgang auf den 2. Sicherheitsabstand (L2=) zurück.

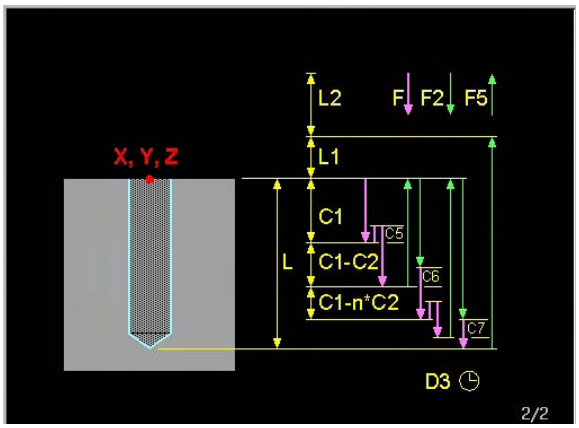
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G781 L30 F100 F5=6000	Bohrzyklus definieren
N75 G79 X50 Y20 Z0	Bohrzyklus an Punkt 1 ausführen
N76 G79 X50 Y80 Z0	Bohrzyklus an Punkt 2 ausführen

11.12 G782 Tiefbohren

Einen Tieflochbohrzyklus mit abnehmender Zustelltiefe für Spanbrechen und regelmäßigem Entspanen in einem einzigen Programmsatz definieren.



G	Tiefbohren
L	Tiefe
L1=	1. Sicherheitsabstand
L2=	2. Sicherheitsabstand
C1=	Zustelltiefe
C2=	Abnahme der Zustelltiefe
C3=	Minimale Zustelltiefe
C5=	Rückzugsabstand für Spanbruch
C6=	Sicherheitsabstand nach Rückzug
C7=	Sicherh.Abst. nach letzt. Rückzug
K1=	Anzahl Schritte bis Rückzug
D3=	Verweilen [Umdrehungen]
F	Vorschub
S	Spindeldrehzahl
F2=	Eilgang Eintauchen
F5=	Eilgang Rückzug

Wenn die Zustelltiefe (C1=) nicht programmiert ist oder C1= größer oder gleich der Tiefe (L) ist, haben die Adressen C2=, C3=, C5=, C6=, C7= und K1= keine Bedeutung.
Wenn die Anzahl Schritte bis Rückzug (K1=) nicht programmiert ist oder K1=1, haben die Adressen C6= und C7= keine Bedeutung.

Mit Schnittaufteilung für Spanbruch und oder Entspanen.

C2= Wert, um den die Zustelltiefe nach jeder Zustellung verkleinert wird. (C1 = C1 - n * C2). Die Zustelltiefe (C1=) bleibt immer größer oder gleich der minimalen Zustelltiefe (C3=).

C5= Rückzugsabstand bei Spanbruch (inkrementell): Abstand, um den das Werkzeug beim Spanbrechen zurück fährt.

Entspanen nach mehreren Schnitten:

K1= Anzahl der Zustellbewegungen (C1=), bevor das Werkzeug aus der Bohrung fährt zum Entspanen. Zum Spanbrechen ohne Entspanen, zieht das Werkzeug jeweils um den Rückzugswert (C5=) zurück. Wenn K1=0 wird nicht entspant.

C6= Sicherheitsabstand für Eilgang-Positionierung, wenn das Werkzeug nach einem Rückzug aus der Bohrung wieder auf die aktuelle Zustelltiefe fährt. Dieser Wert gilt bei der ersten Zustellung.

C7= Sicherheitsabstand für Eilgang-Positionierung, wenn das Werkzeug nach einem Rückzug aus der Bohrung wieder auf die aktuelle Zustelltiefe fährt. Dieser Wert gilt bei der letzten Zustellung.
Wenn C6= ungleich C7= ist, dann ändert sich der Sicherheitsabstand zwischen der ersten und letzten Zustellung gleichmäßig.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, C1=L, C2=0, C3=C2, C5=0.1, C6=0.5, C7=0.5, K1=1, D3=0

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen C5=, C6=, C7=, K1=, D3=, F und S nicht verfügbar.

Hinweise und Verwendung

Regeln für Schnitt-Aufteilung.

1. Die Schnitttiefe wird immer begrenzt durch die Bohrtiefe (L).
2. Wenn C3 programmiert ist, kann bei 2 Schnitten der erste Bohrschnitt reduziert werden.
3. Jeder Schnitt ist kleiner oder gleich dem vorherigen Schnitt.
4. Bei mehr als 2 Schnitte und einem Restschnitt, werden der Restschnitt und der vorletzte Schnitt als 2 gleiche Schnitte ausgeführt. Hierdurch wird vermieden, dass der letzte Schnitt sehr klein wird.

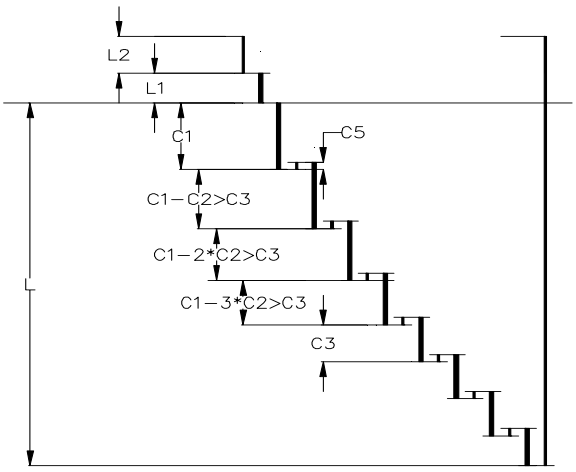
Beispiele Schnitt-Aufteilung.

Programmierung	Bohrschnitte	Anweisungen oder Vorschriften.
Ein oder zwei Bohrschritte:		
G782 L10 C1=15	**10**	Regel 1.
G782 L10 C1=9	**9 1**	
G782 L10 C1=9 C3=2	**8 2**	Regel 2.
G782 L10 C1=7 C3=6	**5 5**	Regel 2 und 3.
Mehr als 2 Bohrschritte.		
G782 L25 C1=7	**7 7 5.5 5.5**	Regel 4.
G782 L25 C1=7 C2=2	**7 5 3 2 2 2 2 2**	
G782 L24 C1=7 C2=2	**7 5 3 2 2 2 1.5 1.5**	Regel 4.
G782 L29 C1=7 C2=2 C3=3	**7 5 3 3 3 3 2.5 2.5**	Regel 4.

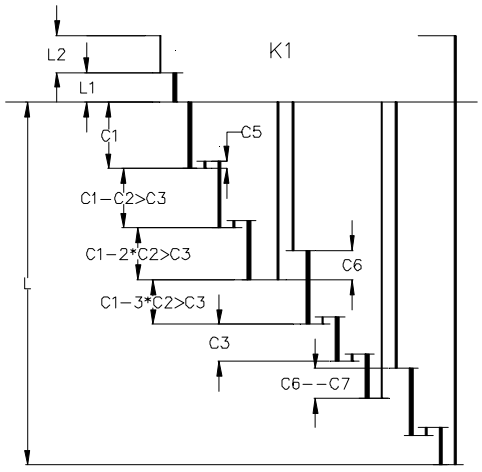
Zyklusablauf

1 Bewegung im Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1).
2 Bohren mit Bohrvorschub um Zustelltiefe (C1=).
3 Beim Spanbruch: Bewegung um den Rückzugswert (C5=) zurück.
Beim Entspanen: Bewegung im Eilgang Rückzug (F5=) nach oben und anschließend wieder mit Eilgang Eintauchen (F2=) bis auf den Sicherheitsabstand (C6= oben bis C7= unten).
4 Anschließend verringert sich die Zustelltiefe (C1=) um den Abnahmebetrag (C2=). Die minimale Zustelltiefe ist gleich C3=.
5 Vorgang (2-4) wiederholen, bis die Bohrtiefe (L) erreicht ist.
6 Am Bohrungsgrund verweilen (D3=) zum Freischneiden.
7 Bewegung mit Eilgang Rückzug (F5=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf den 2. Sicherheitsabstand (L2=).

Bearbeitungsablauf

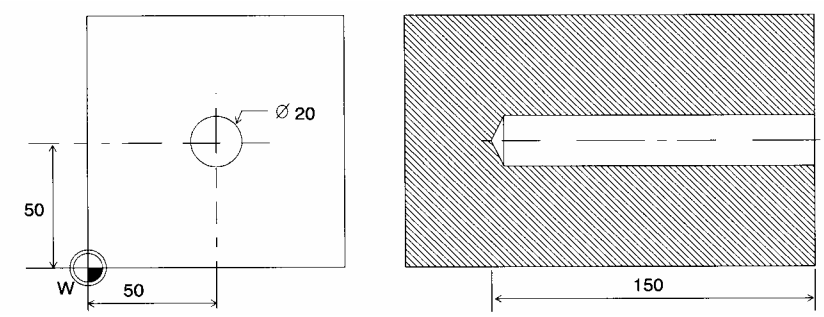


Eingabe: C1=..., K1=größ



Eingabe: C1=..., K1=3

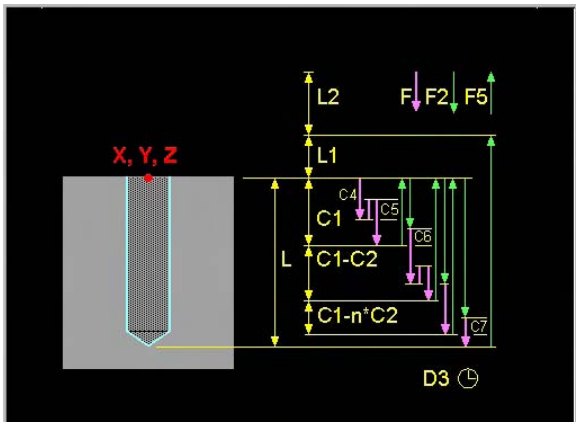
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N5 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N10 S500 M3	Spindel einschalten
N15 G782 L150 L1=4 C1=20 C2=3 C3=6	Tieflochbohrzyklus definieren
N20 G79 X50 Y50 Z0	Tieflochbohrzyklus ausführen

11.13 G783 Tiefbohren (Spanbruch)

Einen Tieflochbohrzyklus mit abnehmender Zustelltiefe für Entspanen und festen Spanbruchabstand in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Tiefbohren mit zusätzl. Spanbruch
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
C1=  Zustelltiefe
C2=  Abnahme der Zustelltiefe
C3=  Minimale Zustelltiefe
C4=  Bohrtiefe bis Spanbruch
C5=  Rückzugsabstand für Spanbruch
C6=  Sicherheitsabstand nach Rückzug
C7=  Sicherh.Abst. nach letzt. Rückzug
D3=  Verweilen              [Umdrehungen]
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F2=  Eilgang Eintauchen
```

```
F5=  Eilgang Rückzug
```

Wenn die Zustelltiefe (C1=) nicht programmiert ist oder C1= größer oder gleich der Tiefe (L) ist, haben die Adressen C2=, C3=, C4=, C5=, C6= und C7= keine Bedeutung.
Wenn die Bohrtiefe bis Spanbruch (C4=) nicht programmiert ist oder C4= ist größer oder gleich der Zustelltiefe (C1=), haben die Adressen C6= und C7= keine Bedeutung.

C4= Zustellung, nachdem ein Spanbruch durchgeführt wird. Kein Spanbruch, wenn C4>C1 oder nicht programmiert.

C6= Sicherheitsabstand für Eilgang-Positionierung, wenn das Werkzeug nach einem Rückzug aus der Bohrung wieder auf die aktuelle Zustelltiefe fährt. Dieser Wert gilt bei der ersten Zustellung.

C7= Sicherheitsabstand für Eilgang-Positionierung, wenn das Werkzeug nach einem Rückzug aus der Bohrung wieder auf die aktuelle Zustelltiefe fährt. Dieser Wert gilt bei der letzten Zustellung.
Wenn C6= ungleich C7= ist, dann ändert sich der Sicherheitsabstand zwischen der ersten und letzten Zustellung gleichmäßig.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, C1=L, C2=0, C3=C1, C4=C1, C5=0.1, C6=0.5, C7=C6, D3=0

Hinweise

Schnitttiefe:
Wenn mehr als 2 Schnitte benötigt sind, dann werden der Restschnitt und der vorletzte Schnitt als 2 gleiche Schnitte ausgeführt. Hierdurch wird vermieden, dass der letzte Schnitt sehr klein wird.

Zyklusablauf

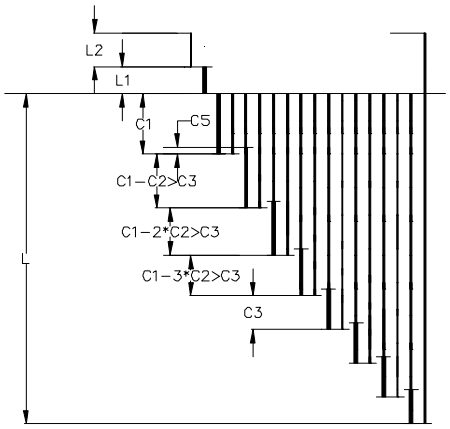
1 Bewegung im Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand.

2 Ohne Spanbruch (C4>=C1 oder C4 nicht programmiert): Bohren mit Bohrvorschub um die Zustelltiefe (C1=).
Beim Spanbruch (0 < C4 < C1): Bohren um Tiefe (C4=). Danach zurückziehen um den Rückzugsabstand (C5=). Dies wiederholen bis die Zustelltiefe (C1=) erreicht ist.

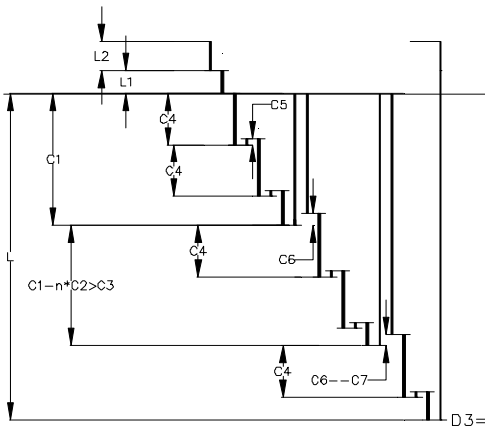
3 Bewegung im Eilgang Rückzug (F5=) nach oben und anschließend wieder mit Eilgang Eintauchen (F2=) bis auf den Sicherheitsabstand (C6= oben bis C7= unten).

4 Anschließend verringert sich die Zustelltiefe (C1=) um den Abnahmebetrag (C2=). Die minimale Zustelltiefe ist gleich C3=.
5 Vorgang (2-4) wiederholen, bis die Bohrtiefe (L) erreicht ist.
6 Am Bohrungsgrund verweilen (D3=) zum Freischneiden.
7 Bewegung mit Eilgang Rückzug (F5=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf dem 2. Sicherheitsabstand (L2=).

Bearbeitungsablauf

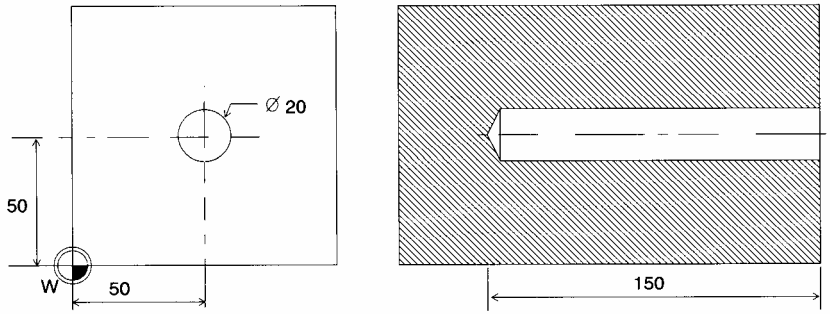


Eingabe: C1=.., C4=C1



Eingabe: C1=.., C4<C1

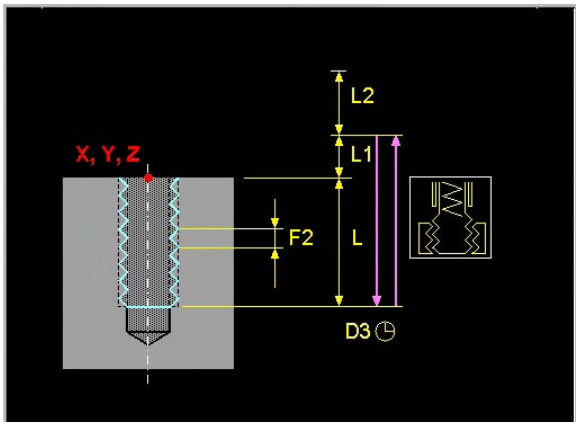
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N5 T1 M6	Werkzeug einwechseln
N10 S500 M3	Spindel einschalten
N15 G783 L150 L1=4 C1=20 C4=5 C2=2 C3=6 C5=0.5 F200	Tieflochbohrzyklus definieren
N20 G79 X50 Y50 Z0	Tieflochbohrzyklus ausführen

11.14 G784 Gewindebohren mit Ausgleichsfutter

Einen Gewindebohrzyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Gewindebohren
L    Tiefe
F2=  Gewindesteigung
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
D3=  Verweilzeit                    [s]
```

L Tiefe (>0)
L1= Richtwert: 4x Gewindesteigung.
D3= Zeit in Sekunden, in der das Werkzeug am Bohrungsgrund verweilt.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, D3=0

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G784 ist nur in EASYoperate verfügbar..

Hinweise und Verwendung:

Das Werkzeug muss gespannt sein in ein Längenausgleichsfutter. Das Längenausgleichsfutter kompensiert Toleranzen von Vorschub und Drehzahl während der Bearbeitung.

Am Zyklus-Ende wird der Kühlmittel- und Spindelzustand wieder hergestellt, so wie vor dem Zyklus.

Der Vorschub wird abhängig von der Drehzahl berechnet. Während des Gewindebohren ist der Drehzahloverride aktiv. Vorschuboverride ist nicht aktiv.

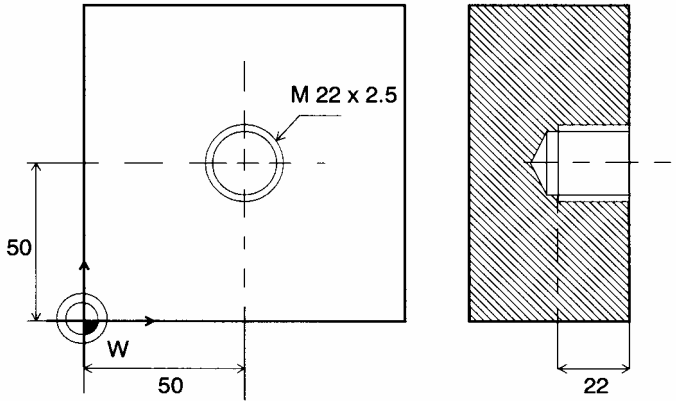
Beim Aufruf eines G784-Zyklus mittels G79 muss die CNC auf G94-Betrieb (Vorschub in mm/min) eingestellt sein und nicht auf G95-Betrieb (Vorschub in mm/U).

Maschine und CNC müssen vom Maschinenhersteller für den Zyklus G784 vorbereitet sein.

Zyklusablauf

1. Bewegung in der Spindelachse mit Eilgang auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=).
2. Gewindebohren mit Gewindesteigung (L3=) auf Bohrtiefe(L).
3. Nach der Verweilzeit (D3=) wird die Spindeldrehrichtung umgekehrt.
4. Das Werkzeug wird mit Gewindesteigung (L3=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf den 2. Sicherheitsabstand (L2=) zurückgezogen.
5. Am Ende wird die Spindeldrehrichtung erneut umgekehrt.

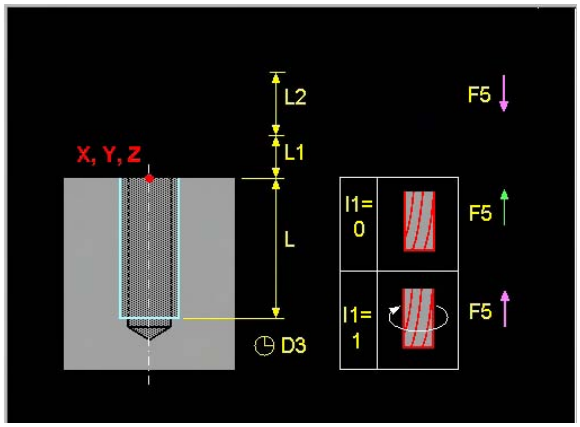
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N13 T3 M6	Werkzeug 3 einwechseln
N14 S56 M3	Spindel einschalten
N15 G784 L22 L1=9 L3=2.5	Gewindebohrzyklus definieren Es kommt ein Längenausgleichsfutter zur Anwendung
N20 G79 X50 Y50 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen

11.15 G785 Reiben

Einen Reibzyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Reiben
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
I1=  Spindelstop 0=ja 1=nein
D3=  Verweilen              [Umdrehungen]
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F5=  Eilgang Rückzug
```

I1= 0: Rückzug Bewegung mit Eilgang und stehender Spindel
1: Rückzug Bewegung mit Vorschub und drehender Spindel

F5= Eilgang (I1=0) oder Vorschub (I1=1) Rückzug: Verfahrgeschwindigkeit des Werkzeugs beim Herausfahren aus der Bohrung in mm/min.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, I1=0, D3=0

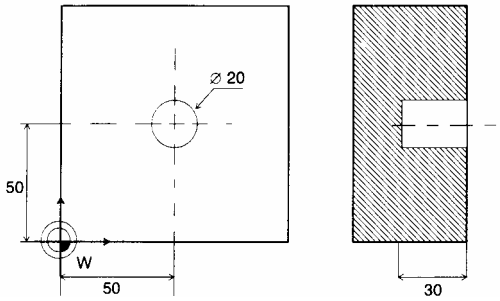
EASYoperate ⇔ DIN/ISO

In EASYoperate sind die Adressen D3=, F und S nicht verfügbar.

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=).
2 Reiben mit dem Vorschub F bis zur Tiefe (L).
3 Am Bohrungsgrund verweilen (D3=).
4 Bewegung mit Eilgang Rückzug (F5=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf den 2. Sicherheitsabstand (L2=).

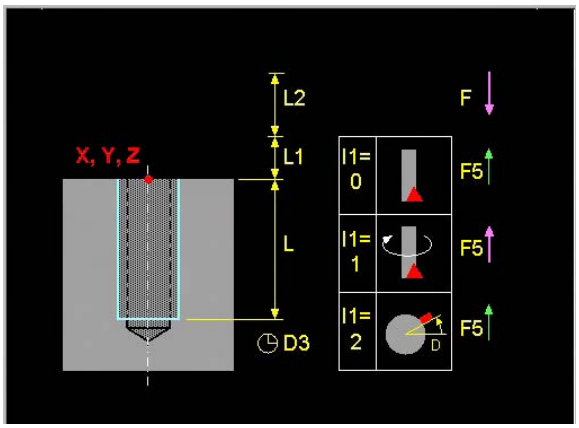
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N25 T4 M6	Werkzeug einwechseln
N30 S1000 M3	Spindel einschalten
N35 G785 L29 D3=2 F100 F5=2000	Reibzyklus definieren
N34 G79 X50 Y50 Z0	Reibzyklus an der programmierten Position ausführen

11.16 G786 Ausdrehen

Einen Ausdrehzyklus mit Möglichkeit zum Freifahren mit orientierter Spindel in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Ausdrehen
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
C1=  Rückzugsabstand von der Wand
D    Orientierungswinkel für WZ-Spitze
D3=  Verweilen              [Umdrehungen]
I1=  Rückzug 0=M5 1=M3/M4 2=M19
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F5=  Eilgang Rückzug
```

C1= Abstand um den das Werkzeug von der Wand zurückgezogen wird beim Freifahren.

I1= 0: mit Eilgang und stehender Spindel, ohne Freifahren zurückziehen.
1: mit Vorschub und drehender Spindel, ohne Freifahren zurückziehen.
2: mit orientieren von Spindel (M19) und mit Eilgang zurückziehen.

D Winkel (absolut), auf den das Werkzeug vor dem Freifahren positioniert (nur bei I1=2). Die Freifahrrichtung bei G17/G18 ist –X und bei G19 ist diese Richtung –Y.

F5= Eilgang (I1=0 oder I1=2) oder Vorschub (I1=1) Rückzug: Verfahrgeschwindigkeit des Werkzeugs beim Herausfahren aus der Bohrung in mm/min.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, C1=0.2, D=0, D3=0, I1=0, F5=Eilgang (I1=0 oder I1=2) oder F5=F (I1=1)

Hinweise und Verwendung

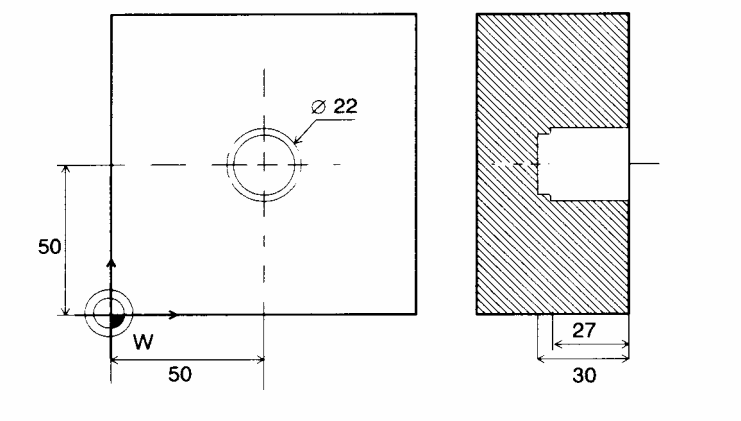
Am Zyklus-Ende wird der Spindelzustand aktiviert, der vor dem Zyklus aktiv war.

Kollisionsgefahr!
Die Werkzeugspitze soll so ausgerichtet sein (MDI), dass sie auf die positive Hauptachse zeigt. Der angezeigte Winkel soll als Orientierungswinkel (D) eingetragen werden, so dass das Werkzeug in die negative Hauptachserichtung vom Bohrungsrand wegfährt. Die Freifahrrichtung bei G17/G18 ist –X und bei G19 ist diese Richtung –Y.

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=).
2 Ausdreh-Bearbeitung mit dem Bohrvorschub (F) bis zur Tiefe (L).
3 Am Bohrungsgrund verweilen (D3=) mit laufender Spindel zum Freischneiden.
4 Bei I1=2, erfolgt eine Spindelorientierung (D=) und eine Rückzugsbewegung in die negative Hauptachserichtung um den Rückzugsabstand (C1=).
5 Bewegung im Eilgang Rückzug (F5=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf den 2. Sicherheitsabstand (L2=).

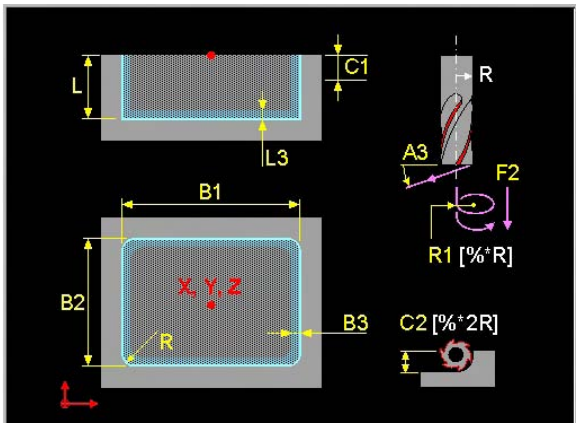
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N45 T5 M6	Werkzeug einwechseln
N50 S500 M3	Spindel einschalten
N55 G786 L27 L1=4 L2=10 D3=1 F100	Ausdrehzyklus definieren
N60 G79 X50 Y50 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen

11.17 G787 Taschenfräsen

Einen Taschenfräszyklus zum Schruppen von rechteckigen Taschen in einem einzigen Programmsatz definieren. Dieser Zyklus erlaubt ein schräges Eintauchen und fräst in eine spiralförmige kontinuierliche Bahn.




```
G    Taschenfräsen
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
L3=  Schlichtaufmaß Taschengrund
B3=  Schlichtaufmaß Seite
C1=  Zustelltiefe
C2=  Prozentuelle Schnittbreite
R    Rundungsradius
R1=  Prozentueller Helixradius
A3=  Eintauchwinkel
I1=  Fräsen 1=Gleichlauf -1=Gegenlauf
F    Vorschub
```

```
S    Spindeldrehzahl
F2=  Vorschub Tiefenzustellung
```

B1= Länge der Taschen in der Hauptachse.
B2= Breite der Taschen der Nebenachse.
C2= Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist. Die Gesamtbreite wird in gleichen Schnitten aufgeteilt.
R Radius für die Taschenecken. Für Radius R=0 ist der Rundungsradius gleich dem Werkzeugradius.
R1= Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der beim schrägen Eintauchen als Schnittbreite zu verwenden ist (>0).
A3= Winkel (0..90°), womit das Werkzeug in das Werkstück Eintauchen kann. Der Eintauchwinkel wird angepasst, so dass das Werkzeug immer mit einer ganzen Anzahl rechteckiger Bewegungen eintaucht. Nur bei 90° wird senkecht eingetaucht.
Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, L3=0, B3=0, C1=L, C2=67%, R= Werkzeugradius, R1=80%, A3=90, I1=1, F2=0.5*F beim senkrechten Eintauchen und F2=F beim schrägen Eintauchen.

Hinweise und Verwendung

B1= und B2= müssen größer sein als 2*(Werkzeugradius + Schlichtaufmaß-Seite B3).

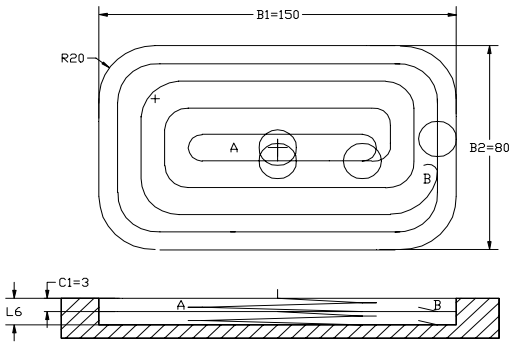
Zum Schlichten müssen die Aufmaße L3 und B3 eingetragen werden.

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=) über die Taschenmitte.
2 Wenn der Eintauchwinkel A3=90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) auf die erste Zustelltiefe (C1=).
Wenn der Eintauchwinkel A3<90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) mit einer ganzen Anzahl rechteckiger Bewegungen schräg auf die erste Zustelltiefe (C1=).
3 Bearbeitung mit Vorschub (F) in die positive Richtung der langen Seite in einer fließenden Bewegung von innen nach außen.
4 Am Ende dieser Bearbeitung wird das Werkzeug tangential im Helix von der Wand und dem Boden zurückgezogen und im Eilgang zur Mitte gefahren.

5 Vorgang (2-4) wiederholen, bis die Tiefe (L) erreicht ist.
6 Am Ende eine Bewegung mit Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=)

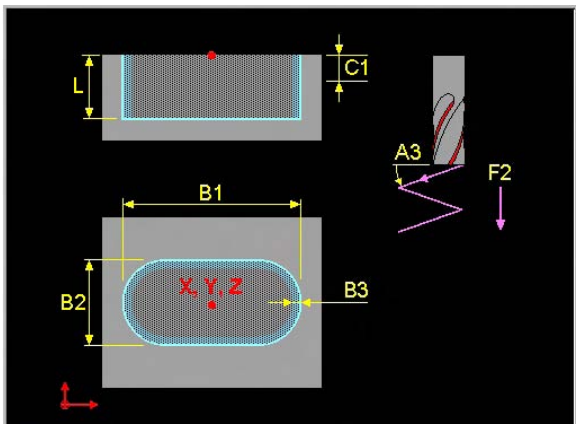
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N10 T1 M6 (Fräser R8)	Werkzeug einwechseln
N20 S500 M3	Spindel einschalten
N30 G787 B1=150 B2=80 L6 L1=1 A3=5 C1=3 C2=60 R20 I1=1 F200	Taschenfräszyklus definieren
N40 G79 X160 Y120 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen

11.18 G788 Nutenfräsen

Einen Taschenfräszyklus zum Schruppen und oder Schlichten von einer Nute in einem einzigen Programmsatz definieren. Dieser Zyklus erlaubt schräges Eintauchen.




```
G    Nutenfräsen
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
B3=  Schlichtaufmaß Seite
C1=  Zustelltiefe Schruppen
A3=  Eintauchwinkel
I1=  Fräsen 1=Gleichlauf -1=Gegenlauf
I2=  0=Schruppen 1=Schr. + Schlichten
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F2=  Vorschub Tiefenzustellung
```

B1= Länge der Nute in der HauptachseB2= Breite der Nute in der Nebenachse . Wenn die Nutenbreite gleich dem Werkzeugdurchmesser ist, dann wird nur geschruppt.

A3= Maximaler Winkel (0..90°), womit das Werkzeug in das Werkstück eintauchen kann. Nur bei 90° wird senkecht eingetaucht.

I2= 0: Nur Schruppen.
1: Schruppen und Schlichten.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, B3=0, C1=L, A3=90, I1=1, I2=0, F2=0.5*F beim senkrechten Eintauchen und F2=F beim schrägen Eintauchen.

Hinweise und Verwendung

- Beim Schruppen mit schrägem Eintauchen, taucht das Werkzeug pendelnd von einem zu anderem Nut-Ende ins Material ein. Vorbohren ist daher nicht erforderlich.
- Beim senkrechten Eintauchen wird immer ins Nuten-Ende an der negativen Seite eingetaucht. Vorbohren muss an dieser Stelle statt finden.
- Fräserdurchmesser nicht größer als die Nutenbreite und nicht kleiner als ein Drittel der Nutenbreite wählen.
- Fräserdurchmesser kleiner als die halbe Nutenlänge wählen: Sonst kann die CNC nicht pendelnd eintauchen.
- Zum Schlichten muss das Aufmaß (B3=) eingetragen werden.

Zyklusablauf

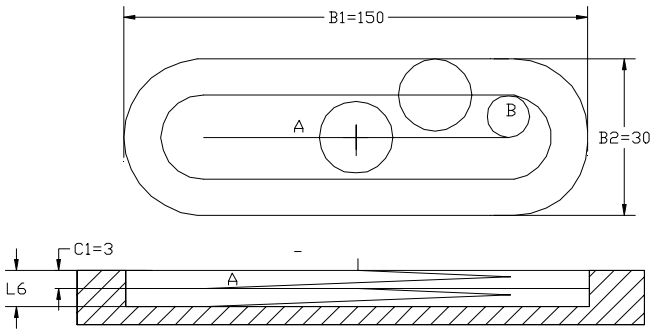
Schruppen:

1. Bewegung mit Eilgang auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und ins Zentrum des linken Kreises.
2. Wenn der Eintauchwinkel A3=90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) auf die erste Zustelltiefe (C1=), anschließend mit Vorschub F ins Zentrum des rechten Kreises.
   Wenn der Eintauchwinkel A3<90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) mit einer schrägen Bewegung ins Zentrum des rechten Kreises. Anschließend fährt das Werkzeug wieder schräg eintauchend zurück zum Zentrum des linken Kreises. Diese Schritte wiederholen sich, bis die Zustelltiefe (C1=) erreicht ist. .
3. An der Frästiefe fährt das Werkzeug auf das andere Ende der Nute und anschließend wird die Nutenform bearbeitet bis auf dem Schlichtausmaß.
4. Vorgang (2–3) wiederholen, bis die programmierte Tiefe (L) erreicht ist.

Schlichten:

5. Das Werkzeug fährt tangential im linken oder rechten Kreisder Nute an die Kontur und schlichtet die im Gleichlauf (I1=1).
6. Am Kontur-Ende fährt das Werkzeug tangential aus der Kontur und Boden zur Mitte der Nute.
7. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=).

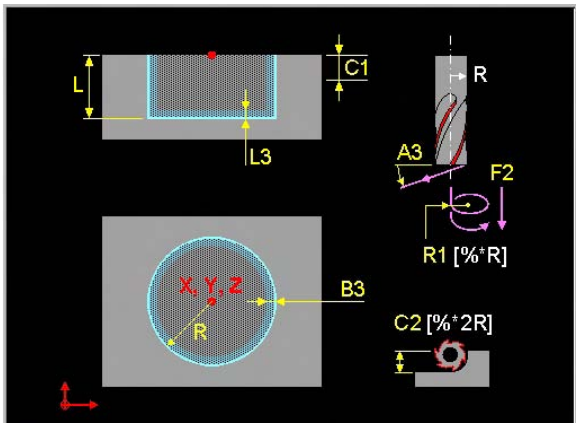
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N10 T1 M6 (Fräser R10)	Werkzeug einwechseln
N15 S500 M3	Spindel einschalten
N20 G788 B1=150 B2=30 L6 L1=1 A3=5 C1=3 I1=1 I2=0 F200	Nutenfräszyklus definieren, parallel zur X-Achse
N30 G79 X20 Y20 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen

11.19 G789 Kreistasche fräsen

Einen Taschenfräszyklus zum Schruppen von Kreisförmigen Taschen in einem einzigen Programmsatz definieren. Dieser Zyklus erlaubt schräges Eintauchen und fräst eine spiralförmige kontinuierliche Bahn.




```
G    Kreistasche fräsen
R    Radius
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
L3=  Schlichtaufmaß Taschengrund
B3=  Schlichtaufmaß Seite
C1=  Zustelltiefe
C2=  Prozentuelle Schnittbreite
R1=  Prozentueller Helixradius
A3=  Eintauchwinkel
I1=  Fräsen 1=Gleichlauf -1=Gegenlauf
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F2=  Vorschub Tiefenzustellung
```

C2= Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist. Die Gesamtbreite wird in gleiche Schnitte aufgeteilt.

R1= Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der beim schrägen Eintauchen als Schnittbreite zu verwenden ist (>0).

A3= Winkel (0..90°), womit das Werkzeug in das Werkstück eintauchen kann. Nur bei 90° wird senkecht eingetaucht.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, L3=0, B3=0, C1=L, C2=67%, R1=80%, A3=90, I1=1, F2=0.5*F beim senkrechten Eintauchen und F2=F beim schrägen Eintauchen.

Hinweise und Verwendung

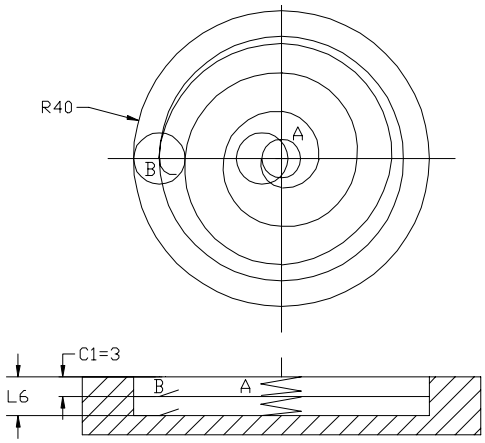
R muss größer sein als 2*(Werkzeugradius + Schlichtaufmaß-Seite B3=).

Zum Schlichten müssen die Aufmaße L3 und B3 eingetragen werden.

Zyklusablauf

1. Bewegung mit Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=) über die Taschenmitte.
2. Wenn der Eintauchwinkel A3=90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) auf die erste Zustelltiefe (C1=).
   Wenn der Eintauchwinkel A3<90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) mit einer Anzahl kreisförmiger Bewegungen schräg auf die erste Zustelltiefe (C1=).
3. Bearbeitung mit Vorschub (F) in einer Spirale von innen nach außen.
4. Am Ende dieser Bearbeitung wird das Werkzeug tangential im Helix von der Wand und dem Boden zurückgezogen und im Eilgang zur Mitte gefahren.
5. Vorgang (2-4) wiederholen, bis die Tiefe (L) erreicht ist.
6. Am Ende eine Bewegung mit Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=)

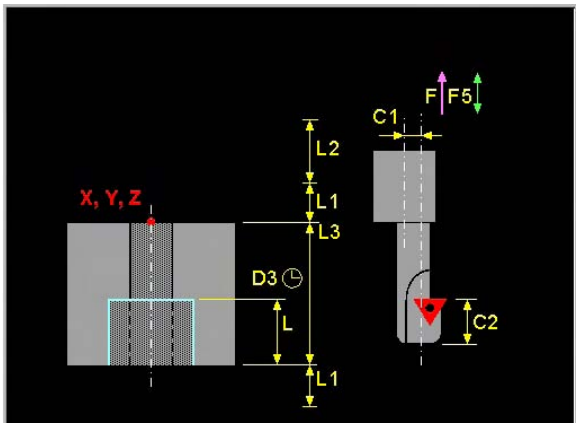
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N10 T1 M6 (Fräser R8)	Werkzeug einwechseln
N20 S500 M3	Spindel einschalten
N30 G789 R40 L=6 L1=1 A3=5 C1=3 C2=65 I1=1 F200	Taschenfräszyklus definieren
N40 G79 X160 Y120 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen

11.20 G790 Rückwärts-Senken

Einen Rückwärts-Senkzyklus in einem einzigen Programmsatz definieren.
Der Zyklus arbeitet nur mit Rückwärtsbohrstangen zum erstellen von Senkungen an der Werkstückunterkante.




```
G    Rückwärts-Senken
L    Tiefe-Senkung
L3=  Materialstärke
C1=  Exzentermaß
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
C2=  Schneidenhöhe
D    Orientierungswinkel für WZ-Spitze
D3=  Verweilen              [Umdrehungen]
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F5=  Eilgang Rückzug
```

L3= Dicke des Werkstücks
C1= Exzentermaß der Bohrstange (aus Werkzeugdatenblatt entnehmen)
C2= Abstand Unterkante Bohrstange – Hauptschneide (aus Werkzeugdatenblatt entnehmen)
D Winkel (absolut), auf den das Werkzeug vor dem Eintauchen und vor dem Herausfahren aus der Bohrung positioniert. Die Freifahrrichtung bei G17/G18 ist –X und bei G19 ist diese Richtung –Y.

Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, C2=0, D=0, D3=0.2, F5=Eilgang

Hinweise und Verwendung

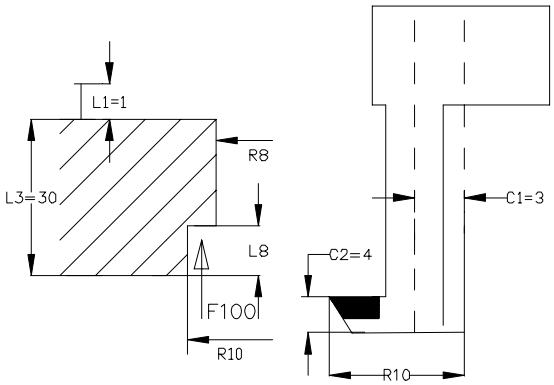
Werkzeuglänge so eingeben, dass die Schneide der Bohrstange vermaßt ist.
Die CNC berücksichtigt die Schneidenhöhe (C2=) bei der Berechnung des Startpunktes.
Am Zyklus-Ende wird der Spindelzustand aktiviert, der vor dem Zyklusaufruf aktiv war.

Kollisionsgefahr!
Die Werkzeugspitze soll so ausgerichtet sein(MDI), dass sie in die Richtung der positiven Hauptachse zeigt. Der angezeigte Winkel soll als Orientierungswinkel (D) eingetragen werden, so dass das Werkzeug in die Richtung der negativen Hauptachse vom Bohrungsrand wegfährt. Die Freifahrrichtung bei G17/G18 ist –X und bei G19 ist diese Richtung –Y.

Zyklusablauf

1 Bewegung im Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=).
2 Spindelorientierung auf die D-Position und Versatz des Werkzeugs um Exzentermaß (C1=).
3 Eintauchen mit dem Eilgang Rückzug (F5=) in die vorgebohrte Bohrung, bis die Schneide am 1. Sicherheitsabstand (L1=) unterhalb der Werkstückunterkante steht.
4 Bewegung auf Bohrungsmitte, Spindel und Kühlmittel einschalten und bearbeiten mit dem Vorschub Senken auf die eingegebene Tiefe.
5 Am Bohrungsgrund verweilt das Werkzeug mit laufender Spindel zum Freischneiden.
6 Anschließend fährt das Werkzeug wieder aus der Bohrung heraus, macht eine Spindelorientierung und versetzt erneut um das Exzentermaß (C1=).
7 Am Ende eine Bewegung mit Eilgang Rückzug (F5=) auf den 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf den 2. Sicherheitsabstand (L2=).

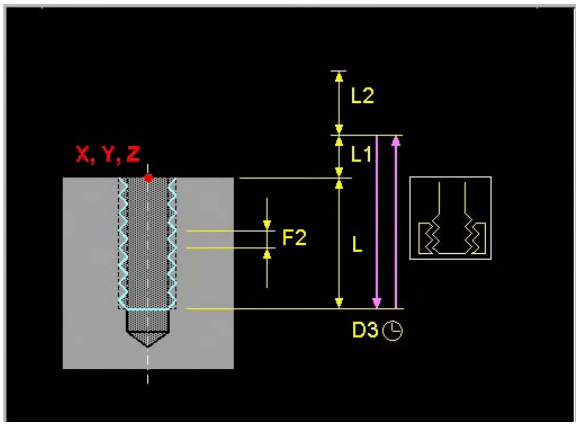
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N60 T1 M6	Werkzeug einwechseln (Werkzeug Radius R10, Excentermaß C1=3, Schneidenhöhe C2=4, Winkel für Spindelorientierung D0)
N65 S500 M3	Spindel einschalten
N70 G790 L3=30 L8 L1=1 C1=3 C2=4 F100	Zyklus rückwärts Senken definieren
N75 G79 X30 Y40 Z0	Festzyklus an Punkt ausführen

11.21 G794 Gewindebohren interpolierend

Einen Gewindebohrzyklus mit Interpolation in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Gewindebohren, interpolierend
L    Tiefe
F2=  Gewindesteigung
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
```

Grundstellungen

L1=1, L2=0

EASYoperate ⇔ DIN/ISO

G794 ist nur in EASYoperate verfügbar.

Hinweise und Verwendung:

Am Zyklus-Ende werden der Kühlmittel- und Spindelzustand aktiviert, die vor dem Zyklus aktiv waren.

Der Vorschub wird abhängig der Drehzahl berechnet. Während des Gewindebohrens ist der Drehzahloverride aktiv. Vorschuboverride ist nicht aktiv.

Beim Aufruf eines G794-Zyklus mittels G79 muss die CNC auf G94-Betrieb (Vorschub in mm/min) eingestellt sein.

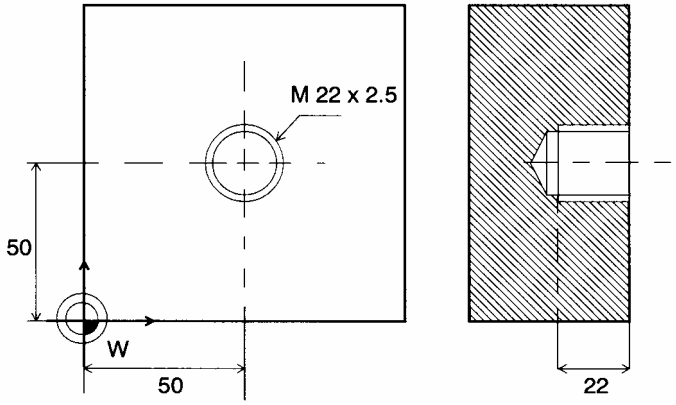
Die Maschinenkonstanten bei Interpolation der Spindel sollen richtig eingestellt sein während Gewindebohren. Die Beschleunigung der Spindel wird für jedes Getriebe berechnet mit Hilfe von MC2491, 2521, 2551, 2581 und MC2495, 2525, 2555, 2585. Für eine gute Regelung soll jedenfalls auch MC4430 aktiv sein.

Maschine und CNC müssen vom Maschinenhersteller für den Zyklus G794 vorbereitet sein.

Zyklusablauf

1 Bewegung in der Spindelachse mit Eilgang auf den Sicherheitsabstand (L1=) und dort eine Spindelorientierung.
2 Gewindebohrung mit Gewindesteigung (L3=) auf Bohrtiefe (L).
3 Danach wird die Spindeldrehrichtung wieder umgekehrt.
4 Das Werkzeug wird mit Spindelsteigung (L3=) auf 1. Sicherheitsabstand (L1=) und mit Eilgang auf 2. Sicherheitsabstand (L2=) zurückgezogen.
5 Hier wird die Spindel angehalten.

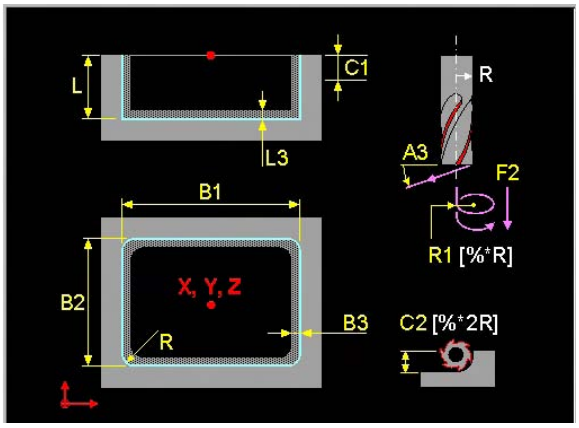
Beispiel



Programmbeispiel	Beschreibung
N13 T3 M6	Werkzeug 3 einwechseln
N14 S56 M3	Spindel einschalten
N15 G794 L22 L1=9 L3=2.5	Gewindebohrzyklus definieren
N20 G79 X50 Y50 Z0	Zyklus an der programmierten Position ausführen

11.22 G797 Tasche schlichten

Einen Rechtecktaschenfräszyklus zum Schlichten von Wand und Boden in einem einzigen Programmsatz definieren. Die Seiten können in mehrere Zustellungen bearbeitet werden. Dieser Zyklus erlaubt schräges Eintauchen in den Boden und fräst in eine spiralförmige kontinuierliche Bahn.




```
G    Tasche schlichten
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
L3=  Aufmaß Taschengrund
B3=  Aufmaß Taschenseite
C1=  Zustelltiefe
C2=  Prozentuelle Schnittbreite
R    Rundungsradius
R1=  Prozentueller Helixradius
A3=  Eintauchwinkel
I1=  Fräsen 1=Gleichlauf -1=Gegenlauf
I2=  Schlichten 0=komplett 1=Wand
```

```
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
F2=  Vorschub Tiefenzustellung
```

B1= Länge der Tasche in der Hauptachse
B2= Breite der Tasche in der Nebenachse
B3= Aufmaß Seite, die beim Schlichten weggefräst wird.
L3= Aufmaß Taschengrund, die beim Schlichten weggefräst wird.
C2= Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist. Die Gesamtbreite wird in gleiche Schnitte aufgeteilt.
R Radius für die Taschenecken. Für Radius R=0 ist der Rundungsradius gleich dem Werkzeugradius.
R1= Prozentsatz des Werkzeugradius, der beim Eintauchen als Helixradius zu verwenden ist (>0).
A3= Winkel (0..90°), womit das Werkzeug in das Werkstück eintauchen kann. Der Eintauchwinkel wird angepasst, so dass das Werkzeug immer mit einer ganzen Anzahl rechteckiger Bewegungen eintaucht. Nur bei 90° wird senkecht eingetaucht.
I2= 0: Schlichten von Wand und Boden
1: Schlichten von nur der Wand
Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, L3=0, B3=1, C1=L, C2=67%, R= Werkzeugradius, 0, R1=80%, A3=90, I1=1, F2=0.5*F beim senkrechten Eintauchen F2=F und beim schrägen Eintauchen.

Hinweise und Verwendung

B1= oder B2=muss größer sein als 2*(Werkzeugradius + Schlichtaufmaß-Seite B3=).

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=) über der Taschenmitte.

Boden Schlichten:

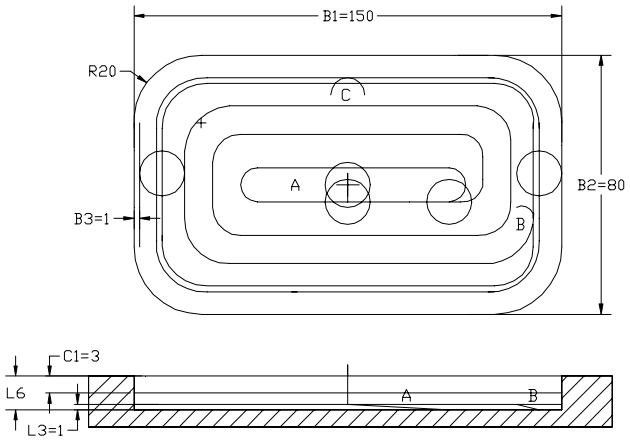
2 Wenn der Eintauchwinkel A3=90°, fährt das Werkzeug mit Bohrvorschub (F2=) auf die Tiefe (L). Wenn der Eintauchwinkel A3<90° , fährt das Werkzeug mit einer ganzen Anzahl rechteckige Bewegungen schräg auf die Tiefe (L).

3 Bearbeitung mit Vorschub (F) in die positive Richtung der längeren Seite und in einer fließenden Bewegung von innen nach außen.
4 Am Ende dieser Bearbeitung wird das Werkzeug tangential im Helix von der Wand und dem Boden im Eilgang zurückgezogen.

Seite Schlichten:
5 Bewegung im Eilgang auf die Zustelltiefe (C1=).
6 Die Anfangsposition ist die erste Zustelltiefe und minimal die Schlichtaufmaß (B3=) von der Seite. Das Werkzeug fährt tangential ein, fräst die Kontur und fährt wieder tangential weg.
7 Vorgang (5-6) wiederholen, bis die Tiefe (L) erreicht ist.

8 Am Ende des Zyklus fährt das Werkzeug im Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=) und anschließend in die Mitte der Tasche.

Beispiel

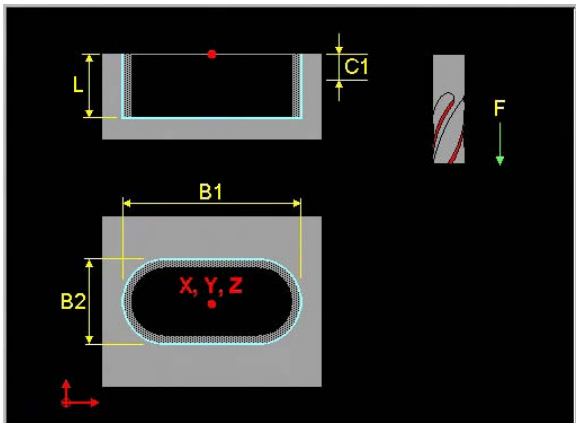


A ist schräg auf Tiefe gehen. Danach kontinuierliche Bewegung.
B ist tangential wegfahren.
C ist tangential wegfahren.
C ist tangential anfahren für Seite schlichten.

Programmbeispiel	Beschreibung
N10 T1 M6 (Fräser R8)	Werkzeug einwechseln
N20 S500 M3 F200	Spindel einschalten
N30 G787 B1=150 B2=80 B3=1 L6 I1=1 L3=1 R20 A3=5 C2=65 C1=3	Taschenfräszyklus Schruppen definieren
N40 G79 X160 Y120 Z0	Schruppzyklus an der programmierten Position ausführen
N50 G797 B1=150 B2=80 B3=1 L6 L3=1 A3=5 C1=3 C2=60 R20	Taschenfräszyklus schlichten definieren
N60 G79 X160 Y120 Z0	Schlichtzyklus an der programmierten Position ausführen

11.23 G798 Nute schlichten

Einen Nutenfräszyklus zum Schlichten in einem einzigen Programmsatz definieren.




```
G    Nute schlichten
B1=  1. Seitenlänge
B2=  2. Seitenlänge
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
C1=  Zustelltiefe
I1=  Fräsen 1=Gleichlauf -1=Gegenlauf
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
```

B1= Länge der Nute in der Hauptachse
B2= Breite der Nute in der Nebenachse.
Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, C1=L, I1=1

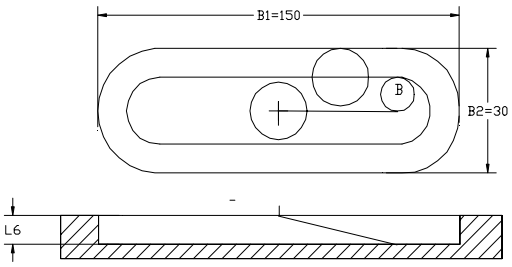
Hinweise und Verwendung:

Fräserdurchmesser nicht größer als die Nutebreite und nicht kleiner als ein Drittel der Nutebreite wählen.

Zyklusablauf

1 Bewegung mit Eilgang auf 1. Sicherheitsabstand (L1=) über der Mitte der Nute.
2 Von der Mitte der Nute fährt das Werkzeug tangential an die Kontur und schlichtet im Gleichlauf (I1=1).
3 Am Kontur-Ende fährt das Werkzeug tangential von der Kontur und Boden weg zur Mitte der Nute.
4 Abschließend fährt das Werkzeug im Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=).

Beispiel

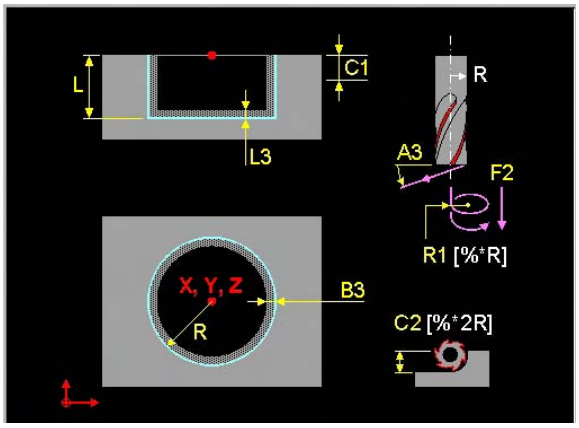


B ist tangential an- und wegfahren. Danach kontinuierliche Bewegung

Programmbeispiel	Beschreibung
N10 T1 M6 (Fräser R8)	Werkzeug einwechseln
N15 S500 M3	Spindel einschalten
N20 G788 B1=150 B2=20 B3=1 L6 L1=1 A3=10 C1=3 I1=1 I2=0 F100 F2=200	Nutenfräszyklus Schruppen definieren: parallel zur X-Achse
N30 G79 X20 Y20 Z0	Schruppzyklus an der programmierten Position ausführen
N40 G798 B1=150 B2=30 L6 L1=1 I1=1 F200	Nutenfräszyklus Schlichten definieren, parallel zur X-Achse
N50 G79 X20 Y20 Z0	Schlichtzyklus an der programmierten Position ausführen

11.24 G799 Kreistasche schlichten

Einen Kreistaschenfräszyklus für Schlichten von Wand und Boden in einem einzigen Programmsatz definieren. Die Seiten können in mehrere Zustellungen bearbeitet werden. Dieser Zyklus erlaubt schräges Eintauchen in den Boden und fräst in eine spiralförmige kontinuierliche Bahn.




```
G    Kreistasche schlichten
R    Radius
L    Tiefe
L1=  1. Sicherheitsabstand
L2=  2. Sicherheitsabstand
L3=  Schlichtaufmaß Taschengrund
B3=  Schlichtaufmaß Seite
C1=  Zustelltiefe
C2=  Prozentuelle Schnittbreite
R1=  Prozentueller Helixradius
A3=  Eintauchwinkel
I1=  Fräsen 1=Gleichlauf -1=Gegenlauf
I2=  Schlichten 0=komplett 1=Wand
F    Vorschub
S    Spindeldrehzahl
```

```
F2=  Vorschub Tiefenzustellung
```

B3= Aufmaß Seite, die beim Schlichten weggefräst wird.
L3= Aufmaß Taschengrund, die beim Schlichten weggefräst wird.
C2= Prozentsatz des Werkzeugdurchmessers, der bei jedem Durchgang als Schnittbreite zu verwenden ist. Die Gesamtbreite wird in gleiche Schnitte aufgeteilt.
R1= Prozentsatz des Werkzeugradius (>0).
A3= Winkel (0..90°), womit das Werkzeug in das Werkstück eintauchen kann. Nur bei 90° wird senkecht eingetaucht.
I2= 0: Schlichten von Wand und Boden
1: Schlichten von nur der Wand
Die Beschreibung der weiteren Adressen stehen in der Einleitung der Bearbeitungszyklen.

Grundstellungen

L1=1, L2=0, L3=1, B3=1, C1=L, C2=67%, R1=80%, A3=90, I1=1, I2=0, F2=0.5*F beim senkrechten Eintauchen und F2=F beim schrägen Eintauchen.

Hinweise und Verwendung:

Der Mindestgröße der Tasche (R) ist 2*(Werkzeugradius + Schlichtaufmaß-Seite (B3=)).

Zyklusablauf

Schlichten Boden:

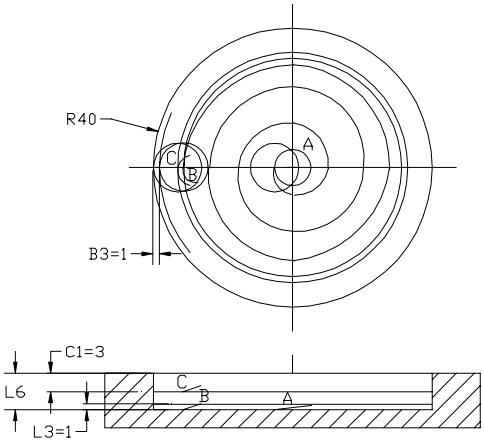
1. Im Eilgang zur Taschenmitte fahren und auf Sicherheitsabstand (L1=) über dem Werkstück verbleiben.
2. Wenn der Eintauchwinkel A3=90°, fährt das Werkzeug mit Vorschub (F2=) auf die Tiefe (L). Wenn der Eintauchwinkel A3<90°, fährt das Werkzeug mit einer ganzen Anzahl Kreisbewegungen schräg auf die Tiefe (L).
3. Anschließend fährt das Werkzeug (Richtung abhängig von Gleichlauf (I1=1) mit M3) eine spiralförmige Bahn und räumt dann den Taschengrund von innen nach außen aus.

Schlichten Seite:

4. Bewegung im Eilgang auf die Zustelltiefe (C1=).
5. Danach wird die Seite in mehrere schnitten bearbeitet. Die Anfangsposition ist die erste Zustelltiefe und minimal die Schlichtaufmaß (B3=) von der Seite. Dann fährt das Werkzeug tangential ein, fräst die Kontur und fährt wieder tangential weg.

6. Vorgang (4-5) wiederholen, bis die Tiefe (L) erreicht ist.
7. Am Ende des Zyklus fährt das Werkzeug im Eilgang auf den 1. plus 2. Sicherheitsabstand (L1= plus L2=) und anschließend auf die Mitte der Tasche.

Beispiel



A ist schräg auf Tiefe gehen. Danach kontinuierliche Bewegung über den Boden
B ist tangential wegfahren.
C ist tangential anfahren für Seite schlichten.
C ist tangential wegfahren.

Programmbeispiel	Beschreibung
N10 T1 M6 (Fräser R8)	Werkzeug einwechseln
N20 S500 M3	Spindel einschalten
N30 G789 R40 L6 B3=1 I1=1 L1=1. L3=1 A3=5 C2=65 C1=3 F200	Kreistaschenfräszyklus Schruppen definieren
N40 G79 X160 Y120 Z0	Schruppzyklus an der programmierten Position ausführen
N50 G799 R40 B3=1 L6 L1=1 L3=1 A3=5 C1=3 C2=65 I1=1 F200	Taschenfräszyklus schlichten definieren
N60 G79 X160 Y120 Z0	Schlichtzyklus an der programmierten Position ausführen

12. Zyklen in den G800 Reihen (Drehen).

12.1 Allgemeine Hinweise

Maschine und Steuerung müssen vom Maschinenhersteller für diese G-Funktionen vorbereitet sein. Stehen an ihrer Maschine nicht alle hier beschriebenen G-Funktionen zur Verfügung, beachten Sie dann ihr Maschinenhandbuch.

Für die Beschreibung der G-Funktionen, Siehe: Kapitel Drehen.

12.2 G822 Zerspanen längs.

12.3 G823 Zerspanen plan.

12.4 G826 Zerspanen längs, schlichten.

12.5 G827 Zerplanen plan, schlichten.

12.6 G832 Ausdrehen längs.

12.7 G833 Ausdrehen plan.

12.8 G836 Ausdrehen längs, schlichten.

12.9 G837 Ausdrehen plan, schlichten.

12.10 G842 Einstechen axial.

12.11 G843 Einstechen radial.

12.12 G844 Einstechen universal axial schruppen.

12.13 G845 Einstechen universal radial schruppen.

12.14 G846 Einstechen axial, schlichten.

12.15 G847 Einstechen radial, schlichten.

12.16 G848 Einstechen universal axial, schlichten.

12.17 G849 Einstechen universal radial, schlichten.

12.18 G850 Gewindefreistich (DIN 76).

12.19 G851 Freistich (DIN 509 E)..

12.20 G852 Freistich (DIN 509 F)..

12.21 G861 Gewindeschneiden Längs.

12.22 G862 Gewindeschneiden, Kegel.

13. Zyklen in den G900 Reihen.

13.1 Allgemeine Hinweise

Maschine und Steuerung müssen vom Maschinenhersteller für diese G-Funktionen vorbereitet sein. Stehen an ihrer Maschine nicht alle hier beschriebenen G-Funktionen zur Verfügung, beachten Sie dann ihr Maschinenhandbuch.

Für Beschreibung der G-Funktionen, Siehe: Handbuch Blum

13.2 G951 Kalibrieren.

13.3 G953 Werkzeug-Länge messen.

13.4 G954 Werkzeug-Länge, Werkzeug-Radius.

13.5 G955 Schneidenkontrolle SF.

13.6 G956 Werkzeug-Bruchkontrolle.

13.7 G957 Schneidenkontrolle KF.

13.8 G958 Werkzeug-Messen Länge, Radius, Eckenradius.

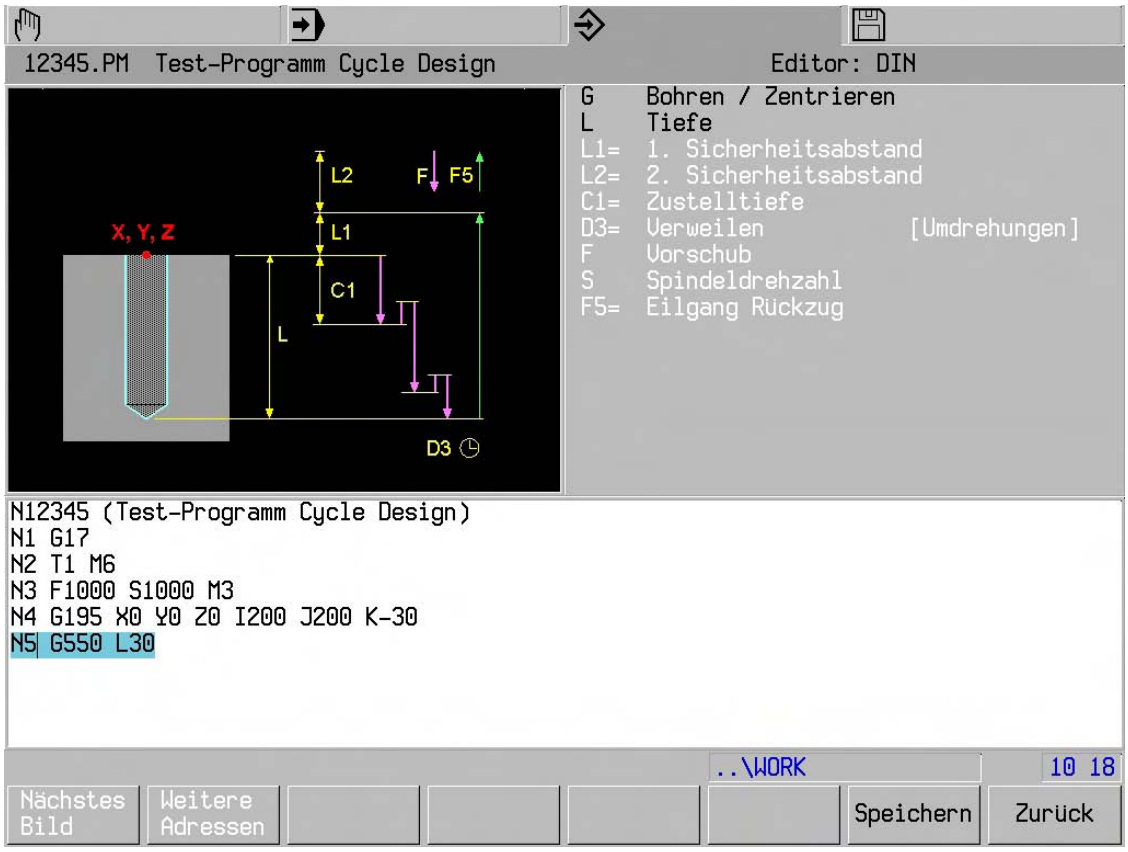
G958 WERKZEUG-MESSEN LÄNGE, RADIUS, ECKENRADIUS.

14. Cycle Design

14.1 Einführung Cycle Design

Cycle Design gibt dem Anwender die Möglichkeit, eigene G-Funktionen zu definieren und in die Steuerung zu integrieren. Diese G-Funktionen können innerhalb von Teileprogramme mit Bildunterstützung programmiert werden.

Die definierte G-Funktion wird in der Steuerung an drei Stellen sichtbar.
1) Die G-Funktionsliste wird um den neuen G-Funktion erweitert.
2) Beim Programmieren wird die Adressliste mit Unterstützungsbildern gezeigt.
3) Im Teileprogramm ist die G-Kode sichtbar.



Für eine G-Funktion sind folgende Dateien benötigt:
1) Die G-Funktion mit Adresseninformationen und Texten. Datei G5??.CFG
   (5?? ist die dreistellige Nummer der G-Funktion)
   (siehe Paragraph .2: Beschreibung G-Funktion und Adressen)
2) Die Bearbeitungsmakro (9995??0.mm), die von der G-Funktion aufgerufen wird.
   (siehe Paragraph .4: Ausführungsmakro)

Folgende Dateien werden nach Bedarf eingesetzt:
3) Bis 10 Unterstützungsbilder. Datei *.DXF oder *.BMP
   (siehe Paragraph .3: Unterstützungsbilder)
4) Bis 9 Hilfsmakros (9995??*.mm), die vom Bearbeitungsmakro aufgerufen werden.
   (* ist laufende Nummer, eine Zahl)
5) Die Allgemeinen Hilfsmakros (*.mm), können durch mehrere Bearbeitungsmakros aufgerufen werden. (* ist laufende Nummer, maximal sieben Zahlen, nicht anfangend mit 999).

Die Dateien werden pro G-Funktion in einem eigenen Verzeichnis D:\STARTUP\CYCLES\G5?? auf die Festplatte der MillPlus ***IT*** gespeichert.
(siehe Paragraphen .5: Einlesen von Zyklendateien).

Diese Verzeichnisse müssen vom Anwender selbe erstellt werden.

Beispiel

Die Dateien für G550 und G560 werden im Verzeichnis D:\STARTUP\CYCLES\G550\ und ...\G560\ gespeichert.
Zwei allgemeine Hilfsmakros werden im separaten Verzeichnis D:\STARTUP\ gespeichert.

D:\STARTUP\CYCLES	\G550\	G550.CFG
		<Bild 1>.DXF
		<Bild 2>.BMP
		9995500.mm
		9995501.mm
	\G560\	G560.CFG
		<Bild 1>.DXF
		<Bild 2>.DXF
		9995600.mm
		9995601.mm

D:\STARTUP\	1234567.mm (Maximal 7 Ziffern
	*.mm

14.2 Beschreibung G-Funktion und Adressen (G5??.CFG)

Jede G-Funktion und zugehörigen Adressen müssen in einer Datei (G5??.CFG) beschrieben werden.

Die Datei definiert:
1) Die Nummer der G-Funktion über den Dateinamen.
2) Die Erklärungstext der G-Funktion in mehreren Sprachen.
3) Pro Adresse eine Parameterliste mit unter anderem: Adressnamen, E-Parameter, Format, Zeichen, Minimum, Maximum und Erklärungstext.
4) Die Dateinamen von maximal 10 Unterstützungsbildern.

14.2.1 Beispiel: G5??.CFG Datei (Definition G5??.CFG)

```
[DIALOG]        ;Muss anwesend sein.
  GB            =       Positioning
  D             =       Positionierung
  NL            =       Positionierung

;Kommentar

[PARAMETER]
  ADDRESS       =       X2
  EPARAM        =       260
  OPTIONAL      =       N
  FORM          =       6. 3
  DIMENSION     =       mm
  SIGN          =       Y
  MIN           =       -999999.999
  MAX           =       999999.999
  GB            =       Position
  D             =       Position
  NL            =       Positie

[PARAMETER]
  ADDRESS       =       F
  EPARAM        =       252
  OPTIONAL      =       Y
  FORM          =       5.0
  DIMENSION     =       mm/min
  SIGN          =       N
  MIN           =       0
  MAX           =       99999
  GB            =       Feed
  D             =       Vorschub
  NL            =       Voeding

[SUPPORT]
  PIC01         =       *.DXF       Dateinamen des ersten Unterstützungsbildes
  ...
  PIC10         =       *.BMP       bis 10 Unterstützungsbilder
```

Bemerkungen:

1) Leerzeichen (außer in Text), Tabs und Leerzeilen haben keine Bedeutung.

3) Kommentar (Text nach <;>) ist überall erlaubt.

4) Schlüsselwörter sind: [DIALOG], [PARAMETER] und [SUPPORT]. Für jede Adresse ist [PARAMETER] zu definieren. Schlüsselwort [DIALOG] muss eingetragen werden. [PARAMETER] und [SUPPORT] sind optional. Nach den Schlüsselwörtern kann Information eingetragen werden.

4) Nach **[DIALOG]** können G-Funktionstexte in mehreren Sprachen eingetragen werden.
<Sprachkode> = Pro Sprache kann ein Erklärungstext (bis 33 Zeichen) gegeben werden. (Grundstellung ohne Text).
Nur die benötigten Sprachen brauchen eingetragen zu werden.
Die Sprachauswahl selber wird von Maschinenkonstante MC5 bestimmt.
Die Sprachkodes sind: GB, D, NL, F, I, E, DK, S, SF, P, PL, CZ

5) Nach **[PARAMETER]** folgen die Adressdaten.
Maximal 25 Adressen sind zugelassen.

ADDRESS = Name der Adresse. Verfügbare Adressnamen siehe Paragraphen 2.3 (Erlaubte Adressen). Auch E0 bis zum E400 sind gültigen Namen.
Alle anderen Namen bringen Fehlermeldung O141.
Wenn ADDRESS fehlt, wird keine Adresse definiert.

EPARAM = E-Parameternummer, die dem eingetragenen Adresswert zugeordnet wird. Bereich 0 bis auf die maximale Anzahl der Parameternummern (MC83).
Zum Beispiel: EPARAM=260 und ADRESSE=X2 bedeuten, das E260 den programmierten Wert von X2 enthält. Wenn X2 nicht im Werkstückprogramm programmiert ist, wird E260 gleich -999999999 gesetzt.
Wenn ADDRESS=E***, muss nach EPARAM=*** die gleiche Nummer eingetragen werden.
Wenn EPARAM fehlt, wird keine Adresse definiert.

DEFAULT = [Grundstellungswert oder MC-Wert mit Exponentiellem Faktor].
Z.B. DEFAULT=5 Grundstellung wird 5.
DEFAULT=MC100,-3 Grundstellung wird Inhalt MC100*10^{-3}.

FORM = Bestimmt das Eingabeformat. (Grundstellung 6.3). 6.3 bedeutet: 6 Ziffer vor dem Dezimalpunkt und 3 dahinter.
Für die Adresse mit Dimensionen [mm], [degr], [mm/min] und [diam] hängt die Anzahl Ziffern hinter dem Dezimalpunkt ab von MC705 und MC707.
MC705 (Dezimal Ziffern hinter dem Dezimalpunkt) ist 3 oder 4. Die Anzahl Ziffern vor und hinter dem Dezimalpunkt wird angepasst.
MC707 (Inch/Metrisch) ist 70 (metrisch) oder 71 (Inch). Wenn MC707=71 wird die Anzahl Ziffern hinter dem Dezimalpunkt mit eins erhöht und wird die Anzahl Ziffern vor dem Dezimalpunkt mit eins reduziert.

Übersicht:	Metrisch		Inch	
MC707	71	71	70	70
MC705	3	4	3	4
Dimensionen				
[mm] Linearachse	6.3	5.4	5.4	4.5
[degr] Rotationsachse	6.3	5.4	6.3	5.4
[mm/min] Vorschub	6.3	6.3	5.4	5.4
[diam] Durchmesserprogrammierung in mm	6.3	5.4	5.4	4.5

DIMENSION = Nur [mm], [degr], [mm/min] und [diam] sind gestattet. Adressen mit diesen Dimensionen sind abhängig von MC705 und MC707.
[mm] mm für Linearachse
[degr] Grad für Rotationsachse
[mm/min] mm pro Minute für Vorschub
[diam] Durchmesserprogrammierung in mm
Grundstellung: keine Dimension

SIGN = [Y/N]. Bestimmt ob die Eingabe negativ sein kann. (Grundstellung Y).

MIN = Kleinste Eingabe. (Grundstellung -999999999).

MAX = Größte Eingabe. (Grundstellung 999999999)

OPTIONAL = [Y/N]. Bestimmt ob die Eingabe verpflichtet ist (Grundstellung ist Y).
Optionale Adressen unterscheiden sich farblich (weiß) in dem Eingabefenster.
Wenn eine verpflichtete Adresse (nicht optional) nicht eingetragen ist, wird nicht fortgefahren und wird ein Fehler gegeben.
Im Makro muss für eine optionale Adresse eine Grundstellung definiert werden.

ACTIVE = [1, 2, --, 10, ALL]. (Grundstellung ALL). Stellt eine Kupplung zwischen Bilder und Adressen her. Die Adresse wird nur gezeigt, wenn das betreffende Bild angewählt ist.

<Sprachkode> = Pro Sprache kann ein Erklärungstext (bis 33 Zeichen) gegeben werden. (Grundstellung ohne Text)
Nur die benötigten Sprachen brauchen eingetragen zu werden.
Die Sprachauswahl selber wird von Maschinenkonstante MC5 bestimmt.
Sprachkodes siehe [DIALOG].

6) Hinter **[SUPPORT]** folgen die Dateinamen von maximal 10 Unterstützungsbildern im *.DXF oder *.BMP Format. Gültige Dateinamen sind maximal 8 Zeichen lang, mit Endung *.DXF oder *.BMP.
Die Reihenfolge der Bilder in der Steuerung wird von PIC?? Nummern bestimmt.
PIC01 = Definiert den Dateinamen des ersten Unterstützungsbildes.
(Grundstellung ohne Unterstützungsbild)
PIC02 = Definiert den Dateinamen des zweiten Unterstützungsbildes.
usw.

7) Änderungen in der G5??.CFG Datei mit dem Editor, werden nur aktiviert nach Aus- und Einschalten der Maschine.

14.2.2 Beispiel: G550.CFG Datei

```
;Kommentar...
[DIALOG]
   GB              =       Positioning
   D               =       Positionierung

[PARAMETER]
   ADDRESS         =       X
   EPARAM          =       260
   OPTIONAL        =       Y
   FORM            =       6.3
   DIMENSION       =       mm
   SIGN            =       Y
   MIN             =       -999999.999
   MAX             =       999999.999
   GB              =       Position
   D               =       Position

[PARAMETER]
   ADDRESS         =       Y
   EPARAM          =       261
   OPTIONAL        =       Y
   FORM            =       6.3
   DIMENSION       =       mm
   SIGN            =       Y
   MIN             =       -999999.999
   MAX             =       999999.999
   GB              =       Position
   D               =       Position

[PARAMETER]
   ADDRESS         =       E1
   EPARAM          =       1
   OPTIONAL        =       Y
   FORM            =       6.3
   DIMENSION       =       mm
   SIGN            =       Y
   MIN             =       -999999.999
   MAX             =       999999.999
   GB              =       Position
   D               =       Position

[SUPPORT]
  PIC01            =       ABCD1234.DXF
```

14.2.3 Erlaubte Adressen

In CYCLE DESIGN sind untenstehende Adressen erlaubt:

A	A1=	A2=	A3=	A4=	A40=	A5=	A6=	A7=	A90=	A91=		
B	B1=	B2=	B3=	B4=	B40=	B47=	B5=	B6=	B7=	B90=	B91=	
C	C1=	C2=	C3=	C4=	C40=	C5=	C6=	C7=	C90=	C91=		
D	D1=	D2=	D3=	D4=								
E												
F	F1=	F2=	F3=	F4=	F5=	F6=						
G	G1=											
H												
I	I1=	I2=	I3=	I4=	I5=	I6=	I7=	I90=	I91=			
J	J1=	J2=	J90=	J91=								
K	K1=	K2=	K3=	K90=	K91=							
L	L1=	L2=	L3=	L4=	L5=	L6=	L7=					
M	M1=	M2=										
N1=	N2=											
O	O1=	O2=	O3=	O4=	O5=	O6=	O7=	O8=				
P												
Q	Q1=	Q2=	Q3=	Q4=								
R	R1=	R2=										
S	S1=	S7=										
T	T1=	T2=	T3=									
U	U1=	U2=	U7=									
V	V1=	V7=										
W	W1=	W2=	W7=									
X	X1=	X2=	X3=	X4=	X51=	X52=	X53=	X61=	X62=	X7=	X90=	X91=
Y	Y1=	Y2=	Y3=	Y4=	Y51=	Y52=	Y53=	Y61=	Y62=	Y7=	Y90=	Y91=
Z	Z1=	Z2=	Z3=	Z4=	Z51=	Z52=	Z53=	Z61=	Z62=	Z7=	Z90=	Z91=

14.3 Unterstützungsbilder

Für die CNC sollen die Bilder in ein Standardformat eingelesen werden. (*.DXF oder *.BMP).
Üblicherweise wird ein Zeichenprogramm benutzt, dass ein *.DXF Format von Autocad9 bis Autocad14 generieren kann.
Diese *.DXF oder *.BMP Datei muss in die Steuerung übertragen werden. Sie wird dann in die Steuerung automatisch nach einer internen *.PIC Datei konvertiert.

14.3.1 Bilder machen in *.BMP Format

Beim Benutzen von Bitmap soll Folgendes beachtet werden:

- Die Abmessung in PIXEL vom Unterstützungsbild ist 312 bei 224.
- Das Bild soll in die Mitte zentriert werden.
- Die Datei große muss kleiner sein wie 64K.
- Das Format muss komprimiert sein. Dies kann z.B. mit der Microsoft Photo Editor getan werden. Die Kompression muss mit RLE gemacht werden.

14.3.2 Bilder machen im *.DXF und *.PIC Format

Beim dem Benutzen von AutoCAD soll folgende Punkte beachtet werden:

- Definiere LIMIT [312,224]. Dies ist die Abmessung in PIXEL vom Unterstützungsbild.
- Das Bild soll in die Mitte zentriert werden.
- Definiere POINT [0,0] als Eckpunkt der Zeichnung
- Definiere POINT [312,224] als zweiter Eckpunkt der Zeichnung
- Unterstützt werden: LINE, POINT, CIRCLE, ARC, SOLID, TEXT, POLYLINE, LINETYPE und COLOR
- Von Geometrieelementen darf die Delta- X und/oder Delta- Y nicht größer sein als 255.
- Ein Radius darf nicht größer sein als 127.
- Hilfszeichnungen (ELEMENTS) müssen eingefügt (INSERT) werden, danach PURGE und EXPLODE ausführen.
- Polyline darf nicht länger sein als 40 Punkten.
- Schraffierung muss mit EXPLODE im Zeichnung übernommen werden.
- Zeichnungen abschließen mit ZOOM und EXTEND.

Innerhalb AutoCAD müssen folgende Linientypen mit unterstehendem Namen (Nur Englische Namen) definiert werden:

Linien mit Ende _2 oder _3 sind respektive 2 oder 3 Pixels breit.

Es muss eine *.DXF Datei generiert werden. Dieser *.DXF Datei muss mit dxftr.exe umgesetzt werden nach einer *.PIC Datei.

Bemerkung: "AutoCAD" ist einem registrierten Produkt.

Farbkode
Verfügbare Farben sind:

1	rot	7	grau	13	hellblau
2	gelb	8	schwarz	14	Magenta
3	grün	9	hellrot	15	weiß
4	Zyan	10	hellgelb	16	schwarz
5	blau	11	hellgrün		
6	dunkelgrau	12	Hellzyan		

14.4 Ausführungsmakro

Beim Ausführen der G-Funktion wird der Makro mit dem gewünschten Ablauf gestartet.
Dieses Makro kann direkt in DIN/ISO geschrieben werden (*.MM).

14.4.1 Beispiel: Ausführungsmakro

```
N9995500 (Positionieren)
N1 (Beschreibung verwendeter E-Parameter)
N2 (E150 = Sprung Parameter)
N3 (E252 = Vorschub)
N4 (E254 = X-Werkzeugposition)
N5 (E255 = Y-Werkzeugposition)
N6 (E256 = Z-Werkzeugposition)
N7 (E260 = X2_Endposition)
N8 (E261 = Y2_Endposition)
N9 (E262 = Z2_Endposition)
N1000 G29 I1 E150 N=1002 E150=E252=-999999999   Sprung nach N1002, wenn F nicht
                                                programmiert, d.h. gleich -999999999 ist
N1001 F=E252                                    aktiviere Vorschub F
N1002 G326 X7=254 Y7=255 Z7=256                 Aktuelle Position lesen
N1003 G29 I1 E150 N=1005 E150=E260>-999999999   Sprung nach N1005, wenn X2
                                                programmiert, d.h. größer als -999999999 ist
N1004 E260=E254                                 X2 wird gleich der aktuellen Position gesetzt
N1005 G29 I1 E150 N=1007 E150=E261>-999999999   Sprung nach N1007, wenn Y2
                                                programmiert, d.h. größer als -999999999 ist
N1006 E261=E255                                 Y2 wird gleich der aktuellen Position gesetzt
N1007 G29 I1 E150 N=2030 E150=E262>-999999999   Sprung nach N2030, wenn Z2
                                                programmiert, d.h. größer als -999999999 ist
N1008 E262=E256                                 Y2 wird gleich der aktuellen Position gesetzt
N2030 G1 X=E260 Y=E261 Z=E262                   Im Vorschub nach  X2,Y2,Z2
```

14.4.2 Erklärung

1) Für Bedeutung der G-Funktionen siehe Bedienungsanleitung der Steuerung.
2) Die von Cycle Design anzuwendenden E-Parametern liegen im Bereich von E0 bis maximal MC83.
3) Die programmierten Adressen des Zyklus werden in E-Parameter aus der G550.CFG Datei übergeben. Nicht programmierte Adressen werden gleich 999999999 gesetzt. Damit kann erkannt werden, ob eine Adresse programmiert ist. Dies gilt auch für Adressen wie F, die sonst modal sind.
4) In diesem Beispiel sind alle Adressen optional. Beim Programmieren Kontrolliert die Steuerung, ob der Wert den gestellten Kriterien aus Datei G550.CFG entspricht. Im Makro muss reagiert werden, wenn der Wert nicht eingetragen ist. In diesem Beispiel wird für eine nicht programmierte Z2 Adresse die aktuelle Position genommen..
5) Eingaben, die sich gegenseitig ausschließen müssen im Makro erkannt werden. Der Makro kann eine Fehlermeldung bringen wie P07 (Wert außer Bereich)

14.5 Einlesen von Zyklendateien in die CNC

*.DXF, *.BMP, *.CFG und *.MM Dateien können über eine Ethernetverbindung in die Steuerung geladen werden. *.mm Dateien können von einem PC direkt in die Steuerung geladen werden mit einem geeigneten Datenkommunikationsprogramm, wie z.B. CDS.

Zum Beispiel: G550.cfg soll im Dateiverzeichnis D:\STARTUP\CYCLES\G550 geladen werden. Jede G-Funktion hat sein eigenes Dateiverzeichnis.

Innerhalb der CNC können die Text Dateien mit dem Festplatteneditor realisiert und geändert werden. Änderungen in die Dateien mit dem Editor, werden nur aktiviert nach Aus- und Einschalten der Maschine.

15. Technologische Befehle

F-Funktion

Vorschub einstellen in Millimeter pro Minute oder pro Umdrehung (mm/Min oder mm/U). Der in der Praxis verwendeter Vorschub wird durch verschiedene Faktoren bedingt, wie z.B. Werkstoff, Bearbeitungsart und Werkzeug.

Definitionen, Abkürzungen:

F: Allgemein gültigen Vorschub für Achsbewegungen mit G1/2/3, nicht für G0.
F1=: Selektierung konstanter Schnittvorschub bei Radiuskompensation von Kreisen.
F2=: Rückzugsvorschub bei G85, Zustellvorschub bei G87-G89, G201 oder Messvorschub bei G145.
F3=: Vorschub für die (negative) Zustellbewegung (Eintauchen).
F4=: Vorschub für die Ebenenbewegung
F5=: Vorschubeinheit für Rundachsen.
F6=: Lokaler Vorschub

Art der Funktion

Modal	F, F1=, F3=, F4=, F5=
Satzweise	F2= , F6=

Hinweise und Verwendung

Auf technologische Gründe muss der Vorschub angepasst werden. Die wichtigsten Faktoren für die Anpassung sind:

1) Vorschub und Richtung der Bewegung
2) Konstanter Schnittvorschub bei Radiuskompensation von Kreisen.
3) Vorschub innerhalb Zyklen
4) Vorschubeinheit für Rundachsen
5) Lokaler Vorschub

15.1 F, F3=, F4= Vorschub und Richtung der Bewegung

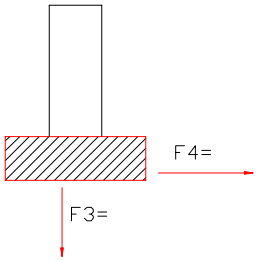
Beim Fräsen ist es aus technologischen Gründen erforderlich, den Vorschub sorgfältig auf den Fräsprozess anzupassen. So herrschen beim Fräsen in radialer Fräsrichtung andere technologische Bedingungen als beim Fräsen in axialer Fräsrichtung.

Es ist für der Gebraucher ein Vorteil, dass es möglich ist 2 Vorschub Werte, modal und unabhängig, programmieren zu Können. Unabhängiger Vorschub Programmierung ist möglich mit Parameters F3= und F4=.

Die Vorschübe F, F3= und F4= sind modal und können programmiert werden:

(0 ... 99999 [mm/min] für metrisch)
(0 ... 9999.9 [Inch/min] für Inch)
F3=: Setzt der Zustellvorschub
F4=: Setzt der Ebenenvorschub
F: Setzt Zustell- und Ebenenvorschub.
Wenn F, F3= und F4= in einen Satz programmiert werden, haben F3= und F4= höhere Priorität als F.

Zustellachse: Achse, die zur Bearbeitungsebene (G17, G18, ...) senkrecht steht.
Radiale Fräsrichtung: Fräsen in der Bearbeitungsebene
Axiale Fräsrichtung: Fräsen in Richtung der Zustellachse (nur in Eintauchrichtung)



F4= Radiale Fräsrichtung
F3= Axiale Fräsrichtung

Zustellvorschub wirkt nur in den Sätzen, in denen ausschließlich Zustellbewegungen stattfinden.

Ebenenvorschub wirkt bei allen anderen Bewegungen, wo keine reine Zustellbewegung stattfindet.

Initialisierung: F3=0, F4=0 und F = 0
Nach M30, Softkey Programm abbrechen oder Softkey CNC rücksetzen werden F, F3= und F4= Null gemacht.

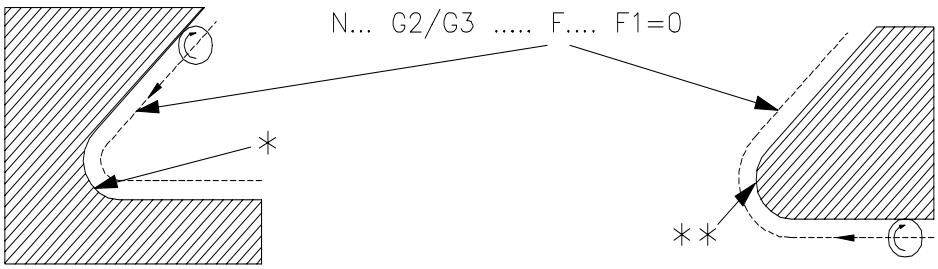
Maximalen Vorschub

Der maximale Vorschub ist Maschinenabhängig.
Den Maschinenunterlagen (MC740) ist zu entnehmen, mit welchen maximalen Vorschub die Werkzeugmaschine betrieben werden kann.

15.2 F1= Konstanter Schnittvorschub bei Radiuskompensation von Kreisen

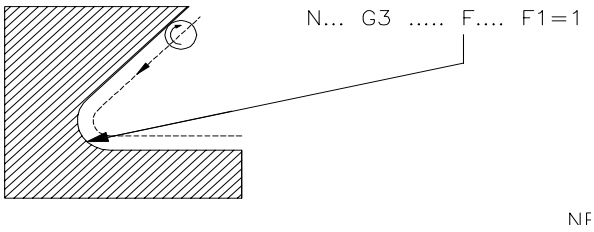
Der Parameter F1= dient dazu, den programmierten Vorschub auf der Werkstückkontur konstant zu halten, ungeachtet des Fräserradius und der Konturform. Diese gesteuerte Geschwindigkeit wird als KONSTANTER SCHNITTVORSCHUB bezeichnet.

F1=0 Kein konstanter Schnittvorschub (Einschaltzustand, M30, Softkey Programm abbrechen oder nach Softkey CNC rücksetzen). Der programmierte Vorschub sollte die Geschwindigkeit der Werkzeugspitze darstellen.

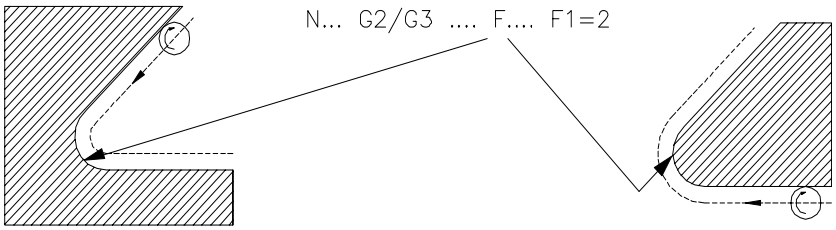


* Schnittvorschub zu groß
** Schnittvorschub zu klein

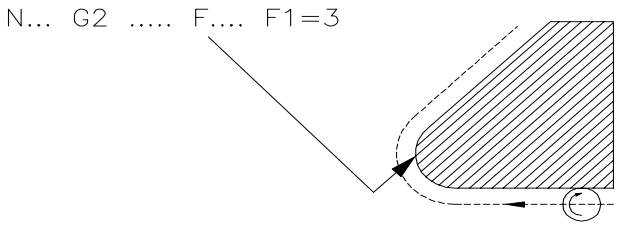
F1=1 Konstanter Schnittvorschub nur auf der Innenseite von Kreisbögen. Der programmierte Vorschub wird herabgesetzt, um sicherzustellen, dass die Werkzeugspitze mit der herabgesetzten Geschwindigkeit auf der Innenseite eines Kreisbogens verfährt.



F1=2 konstanter Schnittvorschub auf der Innen- und Außenseite von Kreisbogen. Der programmierte Vorschub wird herabgesetzt (Innenkreisbogen) bzw. heraufgesetzt (Außenkreisbogen), um sicherzustellen, dass die Werkzeugspitze mit der neuberechneten Geschwindigkeit verfährt. Wenn die heraufgesetzte Geschwindigkeit größer ist als der über eine Maschinenkonstante definierte Maximalvorschub, so wird der Maximalvorschub verwendet.



F1=3 konstanter Schnittvorschub nur auf der Außenseite von Kreisbögen. Der programmierte Vorschub wird heraufgesetzt, um sicherzustellen, dass die Werkzeugspitze mit der heraufgesetzten Geschwindigkeit auf der Außenseite eines Kreisbogens verfährt. Wenn die heraufgesetzte Geschwindigkeit größer ist als der über eine Maschinenkonstante definierte Maximalvorschub, so wird der Maximalvorschub verwendet.



15.3 F2=, F3=, F4= Vorschub in Zyklen

In den Zyklen G81, G83, G85 und G86 ist die Bewegung in "axiale" Richtung keine Zustellbewegung, sondern eine Vorschubebenenbewegung und wird deswegen mit F/F4= programmiert und nicht mit dem Zustellvorschub F3=.

In den Zyklen G87, G88 und G89 kann die Zustellbewegung Satzweise mit F2= programmiert werden, bei modal aktivem Zustellvorschub F3=.

In EASYoperate Zyklen wird F3= als Zustellvorschub verwendet.

Fehlermeldung:

Wenn Vorschub ist existiert oder Vorschub ist 0 (z.B. F3=0 oder F4=0 oder F0).
Fehlermeldung: P04 Kein Vorschub programmiert

15.4 F5= Vorschubeinheit für Rundachsen

G94 F5= Vorschub der Rundachsen
F5=0 Grad/min (Grundstellung)
F5=1 mm/min oder Inch/min

Maschinen mit kinematischem Modell

Die Funktion G94 F5= ist nur möglich, wenn für die Maschine eine kinematische Modell definiert ist. (MC312 muss aktive sein).

Rundachsenradius Berechnung G94 F5=1

In Maschinen mit dem kinematischen Modell kann der Drehachsenradius zwischen dem Mittelpunkt der Rundachse und des Werkstücks berechnet werden. Dadurch braucht A40=, B40= und C40= nicht mehr programmiert werden. Die neue Möglichkeit wird über G94 F5=1 programmiert.

Ausschalten G94 F5=1

G94 F5=1 wird aufgehoben durch G94 F5=0, G95, die Programmierung mit A40=, B40= oder C40= in G0 oder G1, M30, <Programm Abbruch> oder <CNC rücksetzen>.

15.5 F6= Lokaler Vorschub

F6= ist ein lokaler Vorschub. F6= ist nur aktiv in dem Satz, in der er programmiert ist.
F ist der normale Vorschub und gilt auch für die nachfolgenden Sätze.

Eilgangbewegung

Einer F6= im G0 Satz begrenzt der Vorschub. Der Bewegung bleibt einer Eilgang Bewegung. Dass heißt z.B. das die Positionierlogik aktive bleibt.

Beispiel

N10 F1000	Vorschub mit 1000 mm/min festlegen

15.6 H-(Hilfs)-Funktion

Die Anwendung der H-Funktion ist dem Maschinenhersteller überlassen. Siehe dazu die Maschinenunterlagen.

Format

H...

Art der Funktion

Abhängig vom Maschinenanpassteil

Hinweise und Verwendung

Maximale Anzahl Dezimalstellen

Die H-Funktion kann maximal vier Dezimalstellen aufweisen.

15.7 S-Funktion

Einstellen der Hauptspindeldrehzahl (S) oder Zweite Spindel (S1=) in Umdrehungen pro Minute (U/min).

Format

{S....} {S1=...}

Hinweise und Verwendung

Maximale Drehzahl

Die maximale Drehzahl für die erste Spindel ist festgelegt in MC2491.
Die maximale Drehzahl für die zweite Spindel ist festgelegt in MC2691.

Spindeldrehrichtung

Für die Programmierung der Spindeldrehrichtung siehe die Beschreibung von M3/M4.

Spindeldrehzahlbereiche

Für die Auswahl eines Spindeldrehzahlbereiches siehe die Beschreibung von M41/M42/M43/M44.

Technologietabellen

Wird das Teileprogramm über die Steuerung eingegeben oder optimiert, so kann die Spindeldrehzahl den in der Steuerung abgespeicherten Technologietabellen entnommen werden.

Zur Auswahl aus diesen Tabellen ist die Eingabe von Werkstoff, Bearbeitungsart und Werkzeug ebenfalls notwendig.

Einzelheiten über die Verwendung der Technologietabellen sind der Bedienungsanleitung zu entnehmen.

Beispiel

N10 S1000	Spindeldrehzahl mit 1000 U/min festlegen

16. M-Funktionen

16.1 M0/M1 Programm Halt

M0 Unterbrechen der Programmabarbeitung.

M1 Die Unterbrechung bei M1 wird allerdings nur ausgeführt, wenn auch die Funktionstaste WAHLWEISER HALT bei der Betriebsart Maschinenlauf betätigt wurde.

Format

{programmierte Werkzeugbewegung} M0 oder M1

Hinweise und Verwendung

Aktivieren

Die Funktion M0/M1 wird aktiviert, wenn die laufende, im gleichen Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt ist.

Spindeldrehzahl und Kühlmittelzufuhr

Je nachdem IPLC Programm wird auch die Spindeldrehung und Kühlmittelzufuhr unterdrückt bzw. ausgeschaltet.

Unterdrückt bedeutet, dass bei Fortsetzung der Programmabarbeitung die Spindel und die Kühlmittelzufuhr wieder eingeschaltet werden.

Ausgeschaltet bedeutet, dass die Spindel und die Kühlmittelzufuhr ausgeschaltet werden. Bei Fortsetzung der Programmabarbeitung müssen diese neu programmiert werden.

Fortsetzung der Programmabarbeitung

Die Programmabarbeitung wird nach Drücken der Starttaste fortgesetzt.

Bemerkung: Wenn M1 programmiert worden ist und der Haftbefehl wird nicht ausgeführt, so werden die darauffolgenden G1-Sätze mit Genauhalt anstelle ohne Genauhalt abgearbeitet, wobei die G28-Funktion unbeachtet bleibt. Um dies zu vermeiden sollte im Satz unmittelbar nach dem M1-Satz eine Maschinenfunktion programmiert werden.

Beispiel

N200 G1 X100 Y100 F200 M0	Werkzeug auf die programmierte Position fahren und danach die Programmabarbeitung anhalten.
N200 G1 X100 Y100 F200 M1	Werkzeug auf die programmierte Position fahren und Programmabarbeitung anhalten, sofern die Funktionstaste WAHLWEISER HALT betätigt wurde.

16.2 M3/M4/M5 Spindel EIN, Rechtlauf/Linkslauf oder Spindel Halt

Einschalten der Spindel im Rechtslauf (CW) oder Linkslauf (CCW).

M3 Spindelrechtslauf

M4 Spindellinkslauf

Ausschalten der Spindel. Abhängig von das IPLC Programm wird auch die Kühlmittelzufuhr ausgeschaltet.

M5 Spindel Halt

Format

{programmierte Werkzeugbewegung} M3 oder M4 oder M5

Hinweise und Verwendung

Art der Funktion

Modal

Spindel einschalten (M3/M4)

Die Spindel wird eingeschaltet, bevor die im gleichem Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt wird. Die Spindel wird eingeschaltet, nur wenn einer Spindel Drehzahl (S) ist programmiert.

Spindel ausschalten

Die Spindel bleibt eingeschaltet, bis sie durch Programmieren der entgegengesetzten Drehrichtung, Spindel Halt (M5 bzw. M19), Programm-Ende (M30) oder CNC rücksetzen, ausgeschaltet wird.

Aktivieren (M5)

Der Spindelbefehl M5 wird aktiviert, wenn die laufende, im gleichen Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt ist.

Programm Halt (M0/M1) oder Werkzeugwechsel (M6/M66)

Abhängig von das IPLC Programm wird nach einem Programmhaltbefehl oder einem Werkzeugwechselbefehl die Spindeldrehung unterdrückt bzw. ausgeschaltet.

Unterdrückt bedeutet, dass die Spindel bei Fortsetzung der Programmabarbeitung wieder eingeschaltet wird.

Ausgeschaltet bedeutet, dass die Spindel ausgeschaltet wird. Bei Fortsetzung der Programmabarbeitung muss die Spindeldrehrichtung neu programmiert werden.

Beispiel

N20 G1 X100 Y100 S1000 M3	Spindel einschalten mit Drehung im Rechtslauf vor Anfang der Werkzeugbewegung. Drehzahl 1000 U/min.
N35 G1 X50 Y50 F250 M5	Werkzeugbewegung ausführen und danach Spindel ausschalten.

16.3 M6 Automatischer Werkzeugwechsel

Unterbrechen von der Programmausführung, um ein automatischer Werkzeugwechsel auszuführen. Die Ausführung wird bestimmt durch das IPLC Programm.

Format

{T...} {T1=...} {T2=...} M6

T Werkzeugnummer
T1= Ein-/Ausschalten der Schnittkraftüberwachung
T2= Verwendung der zusätzlichen Werkzeugkorrekturen

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

M66, M67

Ausführen des Werkzeugwechsels

Der Werkzeugwechsel wird vorgenommen, bevor die im gleichem Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt wird.

Ablauf des Werkzeugwechsels

Der Werkzeugwechselablauf wird durch das IPLC Programm bestimmt. Siehe den Maschinenunterlagen

Im folgenden wird der am häufigsten verwendete Werkzeugwechselablauf beschrieben.

- ob die Verfahrbewegung zur Werkzeugwechselposition ausgeführt wird,
- welche Achsen betroffen sind,
- in welcher Reihenfolge die Achsen verfahren,
- ob die Spindel in einer definierten Endstellung hält,
- ob die Spindeldrehzahl und Kühlmittelzufuhr unterdrückt oder ausgeschaltet werden.

Werkzeugmaschine mit automatischem Werkzeugwechsler

Der M6-Befehl bewirkt den nachfolgenden Betriebsablauf:

- Das Werkzeug verfährt zuerst im Eilgang auf die Wechselposition
- Das alte Werkzeug wird durch einen neues ersetzt und die Werkzeugkorrekturwerte des neuen Werkzeugs werden aktiviert.

Fortsetzung der Programmabarbeitung nach einem automatischen Werkzeugwechsel

Die Programmabarbeitung wird automatisch mit der Bewegung im Satz mit dem Werkzeugwechselbefehl fortgesetzt.

Werkzeugmaschine ohne automatischen Werkzeugwechsler

Der M6-Befehl bewirkt den nachfolgenden Betriebsablauf:

- Das Werkzeug verfährt zuerst im Eilgang auf die Wechselposition
- Die Programmabarbeitung wird unterbrochen, so dass das Werkzeug von Hand gewechselt werden kann.

Fortsetzung der Programmabarbeitung nach einem manuellen Werkzeugwechsel

Nachdem das Werkzeug gewechselt wurde, wird durch Drücken der Starttaste die Programmabarbeitung mit der Bewegung im Satz mit dem Werkzeugwechselbefehl fortgesetzt.

Gesuchtes Werkzeug (T)

Wenn im M6-Satz kein T-Wort programmiert ist, so wird das zuletzt programmierte Werkzeug eingewechselt und dessen Maße aktiviert.
Dieser Fall tritt ein, wenn das Werkzeug während der Programmabarbeitung gesucht wird.

Spindeldrehzahl und Kühlmittelzufuhr

Je nachdem IPLC Programm, wird auch die Spindeldrehung und Kühlmittelzufuhr unterdrückt bzw. ausgeschaltet.

Unterdrückt bedeutet, dass bei Fortsetzung der Programmabarbeitung die Spindel und die Kühlmittelzufuhr wieder eingeschaltet werden.

Ausgeschaltet bedeutet, dass die Spindel und die Kühlmittelzufuhr ausgeschaltet werden. Bei Fortsetzung der Programmabarbeitung müssen diese nach einem Werkzeugwechselbefehl neu programmiert werden.

Werkzeugwechselposition

Es empfiehlt sich, sämtliche an der Verfahrbewegung auf die Werkzeugwechselposition beteiligte Achsen im Satz mit dem Werkzeugwechselbefehl oder im nächsten Satz zu programmieren. Auf diese Weise werden "Manuelle Satzsuche" und "Neustart" nach einer Programmunterbrechung immer in der gleichen Weise ausgeführt.

Inkrementelle Programmierung nach einem Werkzeugwechsel

Bei der Inkrementelle Programmierung beziehen sich die Inkremente auf die zuletzt programmierte Position. Eine Werkzeugwechselposition wird nicht als eine programmierte Position betrachtet.

Beispiel

N100 T12 M6	Unterbrechung der Programmausführung, damit ein neues Werkzeug eingewechselt werden kann. Die Korrekturwerte von Werkzeug Nr. 12 werden aktiviert.

16.4 M7/M8/M9/M13/M14 Kühlmittel . 2 / Nr. 1 ein-/aus-schalten

M7	Kühlmittel Nr. 2 einschalten	(innere Kühlmittelzufuhr)
M8	Kühlmittel Nr. 1 einschalten	(im allgemeinen äußere Kühlschmierstoff-Zufuhr).
M9	Kühlmittel Nr. 1 und /oder 2 ausschalten	
M13	Kühlmittel Nr. 1 zusammen mit Spindel im Rechtslauf	M13=M3+M8
M14	Kühlmittel Nr. 1 zusammen mit Spindel im Linkslauf	M24=M4+M8

Format

{programmierte Werkzeugbewegung} M7/M8/M9/M13/M14

Hinweise und Verwendung

Einschalten (M7/M8)

Die Kühlmittelzufuhr wird eingeschaltet, bevor die im gleichem Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt wird.

Aktivieren (M9)

Der M9-Befehl wird aktiviert, wenn die laufende, im gleichen Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt ist.
Der Befehl bleibt anstehen, bis ein neuer Kühlmittel-Ein-Befehl (M7/M8 oder M13/M1) programmiert wird.

Ausschalten (M7/M8)

Die Funktion bleibt wirksam, bis sie durch Kühlmittel Aus (M9), oder Programm-Ende (M30) oder CNC rücksetzen aufgehoben wird.

Spindel halt (M5)

Abhängig von das IPLC Programm, wird nach einem Spindelhaltbefehl auch die Kühlmittelzufuhr ausgeschaltet.

Programm halt (M0/M1) oder Werkzeugwechsel (M6/M66)

Abhängig von das IPLC Programm, wird nach einem Programmhaltbefehl oder einem Werkzeugwechselbefehl auch die Kühlmittelzufuhr unterdrückt bzw. ausgeschaltet.

Unterdrückt bedeutet, dass bei Fortsetzung der Programmabarbeitung die Kühlmittelzufuhr wieder eingeschaltet wird.

Ausgeschaltet bedeutet, dass die Kühlmittelzufuhr nach einem Programm- Haftbefehl oder einem Werkzeugwechselbefehl ausgeschaltet wird. Bei Fortsetzung der Programmabarbeitung muss diese neu programmiert werden.

Maschinenkonstanten für Aktivierung von M13/M14.

Der Einsatz der Funktionen M13 und M14 fordert die Einstellung einer Maschinenkonstanten (MC78). Auch muss das IPLC Programm in der Lage sein, diese Funktionen zu verarbeiten.

Beispiel

N90 G1 X10 Y10 F200 M7	Einschalten von Kühlmittel Nr. 2 vor Anfang der programmierten Werkzeugbewegung.
N110 G1 X30 Y35 F150 M9	Kühlmittel ausschalten, nachdem die programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt ist.
N120 G1 X50 Y50 F100 S500 M13	Einschalten von Kühlmittel Nr. 1 und Spindel im Rechtslauf (Drehzahl 500 U/min), bevor die programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt wird.

16.5 M19 Orientierter Spindel Halt ausführen

Anhalten der Spindel in einer programmierten Winkellage.

Siehe auch G303 M19 D.. I2=..

Format

{D...} M19

D Winkellage.

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

M3, M4, M5, M13, M14, M41, M42, M43, M44

Art der Funktion

Modal

Winkellage (D)

Die Winkellage wird von einer festen Position aus gemessen (MC2414).

Drehzahl und Drehrichtung

Die Bewegung der Spindel auf die Sollposition, erfolgt immer in einer festen Richtung, die über eine Maschinenkonstante definiert ist (MC2412).

\+ Drehzahl in der positiven Drehrichtung (M3 oder CW)
\- Drehzahl in der negativen Drehrichtung (M4)

Hinweis: Das D-Wort ist nur verfügbar, wenn Maschinenkonstante (MC2591) gesetzt ist

Aktivieren

Der M19-Befehl wird aktiviert, wenn alle, im gleichen Satz programmierte Bewegungen ausgeführt sind.

Die Spindellage bleibt unverändert erhalten, bis eine M3, M4, M13, M14, M41, M42, M43, M44 oder M19 programmiert wird.

Beispiel

N125 D30 M19	Spindel hält um +30° von der festen Winkellage an.

16.6 M25 Werkzeugmaß Messen

Messen von Werkzeugmaßen mit einem Messtaster mit Würfelmessspitze.

Die Funktion G50 dient zum Ändern der abgespeicherten Werkzeugmaße, falls die erfassten Maße nicht im spezifizierten Bereich der Grenzwerte liegen.

Format

G45 [I / J / K] X1=... M25

I	+/-	2.3	Messrichtung für X-Achse
J	+/-	2.3	Messrichtung für Y-Achse
K	+/-	2.3	Messrichtung für Z-Achse
L	+/-	2.3	Messrichtung für B-Achse
X1= +/-		6.3 | 5.4	Vormessstrecke (mm/Inch)

Hinweise und Verwendung

G45-Messzyklus

Zum Messen der Werkzeuge kommt ein an einer festen Stelle angebrachter Messtaster mit Würfelmessspitze zum Einsatz.

Die Messposition wird in den CNC-Speicher geladen.

Maschinenkonstantenspeicher

In diesem Speicher wird folgendes abgelegt:

- die Koordinaten der festen Lage des Messtasters
- die Abmessungen der Würfelspitze des Messtasters.

Beispiel

N90 G45 -I X1=5 M25	Das Werkzeug in der negativen Richtung der X-Achse messen. Die Vormessstrecke ist 5 mm.

16.7 M26 Messtaster Kalibrieren

Durch Antasten eines Kalibrierringes (Ringlehre, dessen Durchmesser exakt bekannt ist) wird der Messtasterradius ermittelt.

Format

Verwendung der Außenfläche der Ringlehre:

G46 [I+1,J+1 / J+1,K+1 / I+1,K+1] T... X1=... F... M26

Verwendung der Innenfläche der Ringlehre:

G46 [I-1,J-1 / J-1,K-1 / I-1,K-1] T... X1=... F... M26

I und J - Lehre liegt in der XY-Ebene; J und K - Lehre liegt in der YZ-Ebene; I und K - Lehre liegt in der XZ-Ebene.

I	+/-	1	Messrichtung für X-Achse (J oder K muss auch angegeben werden)
J	+/-	1	Messrichtung für Y-Achse (I oder K muss auch angegeben werden)
K	+/-	1	Messrichtung für Z-Achse (I oder J muss auch angegeben werden)
F	+/-	4.3 | 3.4	Vorschubgeschwindigkeit (mm/min | Inch/min)
T		7.2 |	Werkzeugnummer
X1=	+/-	6.3 |5.4	Vormessstrecke (mm/Inch)

Hinweise und Verwendung

Messzyklus

Der Ablauf des G46/M26-Messzyklus ist ähnlich wie beim G46-Messzyklus. Die Differenz zwischen dem gemessenen Mittelpunkt und den im Maschinenkonstantenspeicher abgelegten Mittelpunkt wird errechnet und kann von der G50-Funktion zum Verschieben des Nullpunktes verwendet werden.

Maschinenkonstantenspeicher (MC242 / MC292 usw.).

In diesem Speicher wird folgendes abgelegt:

- die Koordinaten der festen Lage der Ringlehre
- der Durchmesser der Ringlehre.

Wenn X1= nicht im M26-Satz programmiert ist, so wird ein festvorgegebener Wert (Maschinenkonstante) benutzt.

Beispiel

N190 G46 I-1 K-1 T15 F50 M26	Taster Kalibrieren, indem er zur Außenfläche der Ringlehre in der XZ-Ebene gefahren wird. Der Tasterradius wird im Werkzeugspeicherplatz T15 abgelegt. Für X1= wird ein festvorgegebener Wert (Maschinenkonstante) benutzt.

16.8 M24/M27/M28 Ein-/Ausschalten des Messtasters

Vor Anfang der bevorstehenden Messarbeiten dem Messtaster (Infrarottaster oder festverdrahteter Taster) einschalten bzw. nach Abschluss der Messarbeiten den Messtaster ausschalten.
M24 Messtaster einschalten (Messtaster steht am Tisch)
M27 Messtaster einschalten (Messtaster sitzt im Spindel)
M28 Messtaster ausschalten

Format

Messtaster einschalten
M27
oder
M24
Messtaster ausschalten
M28

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen
G145, Werkzeugmessen G600-G609

Art der Funktion
Modal

Aktivieren
Der M24- M27-Befehl wird aktiviert, bevor den in gleichen Satz programmierten Bewegungen ausgeführt sind, der M28-Befehl, nachdem die Bewegungen ausgeführt sind.

Ausschalten
Der Messtaster wird durch M28, M30 (Programm-Ende) oder CNC rücksetzen ausgeschaltet.

16.9 M30 Teileprogramm-Ende

Abschluss der Teileprogrammausführung mit Rücksprung zum Programmanfang.

Format

M30

Hinweise und Verwendung

Aktivieren

Der M30-Befehl wird aktiviert, wenn die laufende, im gleichen Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt ist.

Spindeldrehung und Kühlmittelzufuhr

Ein Satz mit M30 bewirkt das Ausschalten der Spindel und der Kühlmittelzufuhr.

Einschaltstellung

Beim Ausführen von M30 wird die für eine bestimmte Gruppe von G-Funktionen geltende Einschaltstellung, falls vorgesehen, automatisch wirksam.

Weitere Funktionen mit einer Einschaltstellung werden ebenfalls zurückgesetzt.

Beispiel

N9001	Programmname
N1 ...	Teileprogrammanweisungen
:	
N... M30	Programm-Ende und Rücksprung zum Programmanfang

16.10 M41/M42/M43/M44 Auswahl Spindeldrehzahlbereich

Auswahl der Getriebestufe für die erforderliche Spindeldrehzahl. Im allgemeinen erfolgt die Auswahl automatisch durch die Steuerung. In ganz speziellen Fällen kann es notwendig werden, die Drehzahl zu verändern, ohne dass die Getriebestufe gewechselt werden soll. Es werden dann die Funktionen M41-M44 eingesetzt.

M41 : 1. Drehzahlbereich (MC4425)
M42 : 2. Drehzahlbereich (MC4445)
M43 : 3. Drehzahlbereich (MC4465)
M44 : 4. Drehzahlbereich (MC4485)

Format

N... S... M41/M42/M43/M44

Hinweise und Verwendung

Drehzahlbereichs-Auswahl

Die Auswahl des Drehzahlbereiches kann automatisch durch die CNC (die entsprechende M-Funktion wird von der CNC erzeugt) oder durch Programmieren der entsprechenden M-Funktion (hilfreich bei überlappenden Drehzahlbereichen) erfolgen

Grenzwerte der Drehzahlbereiche

Die Grenzwerte der Drehzahlbereiche sind im Maschinenkonstantenspeicher der CNC abgelegt.

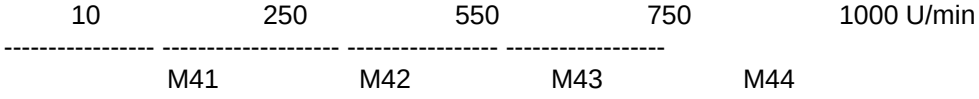
Art der Drehzahlbereiche

Die Drehzahlbereiche können entweder getrennt oder überlappend sein.
Wenn keine M-Funktion für die Bereichsauswahl programmiert ist und die Spindeldrehzahl kommt in zwei Bereichen vor, so wird automatisch der höchste Bereich ausgewählt.

Beispiele

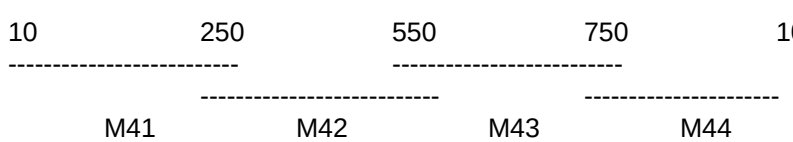
Beispiel nicht-überlappender Drehzahlbereiche:

M41: 10 - 250 U/min
M42: 250 - 550 U/min
M43; 550 - 750 U/min
M44: 750 -- 1000 U/min



Beispiel überlappender Drehzahlbereiche:

M41 : 10 - 250 U/min
M42 : 200 -- 550 U/min
M43 : 500 - 750 U/min
M44 : 700 - 1000 U/min



Beispiel

N10 S50 M41

Es wird unterstellt, dass die obigen Drehzahlbereiche gelten. Die erforderliche Spindeldrehzahl beträgt 50 U/min. M41 wird programmiert, damit Bereich 1 ausgewählt wird. Die automatische Bereichsauswahl wird nicht verwendet.

16.11 M66 Manuellen Werkzeugwechsel ausführen

Unterbrechen von der Programmausführung, um damit ein manueller Werkzeugwechsel auszuführen. Die Ausführung wird bestimmt durch das IPLC Programm.

Format

T... {T1=...} {T2=...} M66

T = Werkzeugnummer
T1= Ein-/Ausschalten der Schnittkraftüberwachung
T2= Verwendung der zusätzlichen Werkzeugkorrekturen

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

M6, M67

Verwendung von M66

Die M66-Funktion wird eingesetzt bei Werkzeugen die sich nicht im Werkzeugmagazin befinden

Werkzeugwechsel ausführen

Der Werkzeugwechsel wird vorgenommen, bevor die im gleichem Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt wird.

Werkzeugmaschine mit automatischem Werkzeugwechsler

M66 wird verwendet für Werkzeuge, die sich nicht im Werkzeugmagazin befinden. Die Ausführung wird bestimmt durch das IPLC Programm.

Es kann notwendig sein, dass ein Werkzeug zuerst aus der Spindel gewechselt (mit TO M6) und an seinen Platz im Magazin zurückgebracht werden muss.

Es kann ebenfalls notwendig sein, dass ein Rückzug auf eine Position programmiert werden muss, an der das Werkzeug eingewechselt werden kann.

Werkzeugmaschine ohne automatischen Werkzeugwechsler

M66 bewirkt die Unterbrechung der Programmabarbeitung so dass das Werkzeug von Hand gewechselt werden kann. Die Ausführung wird bestimmt durch das IPLC Programm.

Fortsetzung der Programmabarbeitung

Nach Abschluss des Werkzeugwechsels wird die Programmabarbeitung mit der Bewegung im Satz mit dem Werkzeugwechselbefehl fortgesetzt, indem die Starttaste gedrückt wird.

Spindeldrehzahl und Kühlmittelzufuhr

Je nach dem Maschinenanpassteil werden auch die Spindeldrehung und Kühlmittelzufuhr unterdrückt bzw. ausgeschaltet.

Unterdrückt bedeutet, dass bei Fortsetzung der Programmabarbeitung die Spindel und die Kühlmittelzufuhr wieder eingeschaltet werden.

Ausgeschaltet bedeutet, dass die Spindel und die Kühlmittelzufuhr ausgeschaltet werden. Bei Fortsetzung der Programmabarbeitung müssen diese nach dem Werkzeugwechselbefehl neu programmiert werden.

Beispiel

N200 T24 M66	Unterbrechung der Programmabarbeitung und manueller Werkzeugwechsel. Die Maße von Werkzeug T24 werden aktiviert.

16.12 M67 Werkzeugdatenwerte ändern

Aktivieren der Werkzeugdatenwerte, ohne dass ein Werkzeugwechsel ausgeführt wird.

Format

T... {T2=...} M67

T	Werkzeugnummer
T2=	Verwendung der zusätzlichen Werkzeugdaten.

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen

M6, M66

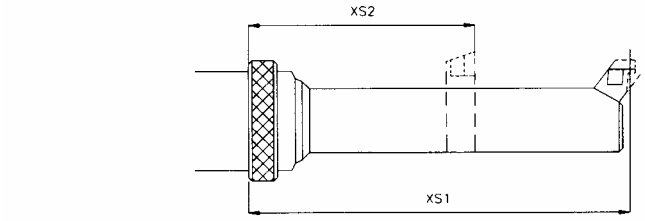
Werkzeuge mit mehreren Schneidkanten

Wird ein Werkzeug mit mehreren Schneidkanten, z.B. eine Bohrstange, eingesetzt, so hat jede Schneidkante ihre eigene spezifische Länge und Radius, die als Korrekturen und zusätzliche Korrekturen für das gleiche Werkzeug im Werkzeugspeicher abgelegt sind.

Aktivieren der Werkzeugmaße

Die neuen Werkzeugmaße werden aktiviert, bevor die im gleichem Satz programmierte Werkzeugbewegung ausgeführt wird.

Beispiel



Die als Werkzeug T12 gekennzeichnete Bohrstange im obigen Bild hat zwei Schneidkanten.
Schneidkante 1 mit der Werkzeuglänge XS1 wird als L=XS1 im Werkzeugspeicher abgelegt,
Schneidkante 2 mit der Werkzeuglänge XS2 als L1=XS2.

N100 T12 M6	Die Bohrstange wird eingewechselt und die Datenwerte von T12 werden benutzt
N110	Die mit T12 definierte Schneidkante wird eingesetzt
N..	
N150 T12 T2=1 M67	Wechsel der Datenwerte von XS1 auf XS2. Die Bohrstange selbst wird nicht gewechselt.

17. T-Funktion Werkzeugspeicher

1) Beschreibung T-Funktion für Werkzeugwechsel
1) Beschreibung Werkzeugspeicher

17.1 T-Funktion für Werkzeugwechsel

Eingabe der Werkzeugnummer in den CNC-Werkzeugspeicher.
Angabe, dass das Werkzeug eingewechselt werden muss.
Aktivieren der Werkzeugkorrekturdaten während der Programmbearbeitung.
Auslösung der Suche nach einem anderen Werkzeug im Werkzeugmagazin.

Format

Automatischer Werkzeugwechsel
{T...} {T2=1/2) {T1=...} M6
Manueller Werkzeugwechsel
T... {T2=1/2} {T1=...} M66
Ändern der Korrekturdaten
T... {T2=1/2} M67
Werkzeugwechsel mit ausreichender Werkzeugstandzeit
T... T3=... M6/M66

T Werkzeugnummer
T1= Ein-/Ausschalten der Schnittkraftüberwachung
T2= Verwendung der zusätzlichen Werkzeugkorrekturen
T3= Suchen nach einem Werkzeug mit genügender Werkzeugstandzeit

Hinweise und Verwendung

Zugehörige Funktionen
M6, M66, M67

Werkzeugspeicher
Die Steuerung besitzt einen separaten Speicher, in dem die Werkzeugdaten und weitere Werkzeugbezogene Parameter abgelegt werden.

Maximale Anzahl der Werkzeuge im Werkzeugspeicher
In einer Maschinenkonstanten (MC27) ist festgelegt, wie viele Werkzeugdaten im Werkzeugspeicher gespeichert werden können. Das Maximum ist 255 Werkzeugen.

Maximale Anzahl der Werkzeuge im Werkzeugmagazin
Die maximale Anzahl Werkzeugen das im Werkzeugmagazin gespeichert werden kann, wird mittels einer Maschinenkonstanten (MC28) festgelegt. Das Maximum ist 255 Werkzeugen.

Werkzeugnummer **(T)**
Die Werkzeugnummer im Werkzeugspeicher dient zur Kennzeichnung des Werkzeugs. Sie wird mit der Adresse T und einer 10-stelligen Zahl mit Dezimalpunkt eingegeben. Die 8 Stellen vor dem Dezimalpunkt sind für die Werkzeugkennnummer vorgesehen. Diese Zahl wird auch im Teileprogramm verwendet und mit dem T-Wort programmiert.
Die 2 Stellen nach dem Dezimalpunkt sind zur Kennzeichnung des zugehörigen Ersatzwerkzeugs vorgesehen. Diese Zahl kann ggf. auch im Teileprogramm verwendet werden.

Zusätzliche Werkzeugkorrekturen **(T2=)**

Einem Werkzeug können zusätzliche Korrekturwerte zugeordnet werden. Somit kann die Werkzeuglänge, der Werkzeugradius und der Werkzeugeckenradius mit L, L1=, L2=, R, R1=, R2= bzw. C, C1= C2= angegeben werden.

Mit dem Wort T2= im Teileprogramm wird angegeben, welche Korrekturwerte beim Einwechseln des Werkzeugs benutzt werden.

T2= nicht programmiert: Die mit L, R und C angegebene Korrekturwerte werden benutzt.
T2=1: Die mit L1=, R1= und C1= angegebene Korrekturwerte werden benutzt.
T2=2: Die mit L2=, R2= und C2= angegebene Korrekturwerte werden benutzt.

Beispiel: Ein Programmsatz mit den Wörtern T1234 T2=2 M6 bewirkt das Einwechseln von Werkzeug Nr. 1234, wobei die zweiten Korrekturwerte aktiviert werden.

Werkzeugwechselbefehle **(M6, M66, M67)**

Ein Werkzeugwechsel wird mit M6 (automatischer Werkzeugwechsel) oder mit M66 (manueller Werkzeugwechsel) ausgelöst, ein Werkzeugkorrekturwechsel mit M67. Für Einzelheiten siehe die Beschreibung dieser M-Funktionen.

Wechseln des Werkzeugs aus der Spindel

Mit TO M6 wird das Werkzeug aus der Spindel gewechselt und an den ursprünglichen Platz im Magazin zurückgebracht.

Wechseln des Werkzeugs aus der Spindel ist notwendig:
- vor einem manuellen Werkzeugwechsel,
- bei übergroßen Werkzeugen.

Werkzeugsuchlauf

Während des Programmablaufs kann das nächste Werkzeug bereits im Magazin gesucht werden, damit es beim nächsten Werkzeugwechsel sofort eingewechselt werden kann.

Wird das T-Wort ohne Werkzeugwechselbefehl programmiert, erfolgt automatisch ein Suchlauf nach dem nächsten Werkzeug, sofern das Maschinenanpassteil dies zulässt.

Ersatzwerkzeuge

Ein Ersatzwerkzeug wird eingesetzt, wenn die Standzeit des Bearbeitungswerkzeugs abgelaufen ist oder, wenn die niedrigste Leistungsgrenze der Schnittkraftüberwachung überschritten wird.

Das Ersatzwerkzeug wird durch die 2-stellige Zahl am Ende der Werkzeugnummer (nach dem Dezimalpunkt) gekennzeichnet.

Ersatzwerkzeug-Auswahl

Beim Ausführen eines Programmsatzes mit T1 M6 erfolgt im Werkzeugspeicher eine Suche nach dem Ersatzwerkzeug T1.xx.

Es wird das Ersatzwerkzeug mit der niedrigsten Nummer ausgewählt, sofern es nicht gesperrt ist. Anderenfalls wird das Ersatzwerkzeug mit der nächsthöheren Nummer verwendet.

Beispiel: Die Programmierung von T1.05 bewirkt den Einsatz von Ersatzwerkzeug 05 von Werkzeug 1.

17.1.1 Werkzeugstandzeit-Überwachung

Mit Maschinenkonstante (MC29) wird der Werkzeugstandzeit-Überwachung aktiviert.

Jedem Werkzeug wird eine bestimmte Standzeit zugeordnet. Immer, wenn das Werkzeug eingesetzt wird, wird die Standzeit um die Schnittzeit herabgesetzt. Nach Ablauf der Standzeit wird eine Warnmeldung ausgegeben, so dass das Werkzeug ersetzt werden kann.

Werkzeugwechsel mit genügender Werkzeugstandzeit **(T3=)**

Mit dem Wort T3= im Teileprogramm wird angegeben, welches Werkzeug mit genügender Rest-Werkzeugstandzeit beim Einwechseln des Werkzeugs benutzt wird.
Ein Werkzeug kann mehrere Schwesterwerkzeuge mit unterschiedlichen Rest-Werkzeugstandzeiten haben. Mit der Programmierung von T3= in einem Suchsatz oder bei dem Werkzeugwechsel wird ein Werkzeug gesucht, dass mindestens genügend Restzeit übrig hat.

Wenn kein Werkzeug mit genügender Reststandzeit gefunden wird, kommt Fehler P117.

Beispiel: Ein Programmsatz mit den Wörtern T1234 T3=1.1 M6 bewirkt das Einwechseln von Werkzeug Nr. 1234.??, wo bei der Reststandzeit mindestens 1.1 Minuten sein muss.

Bemerkung: Bei Verfahrbewegungen deren Dauer weniger als 0,1 Minute beträgt, wird die Werkzeugstandzeit nicht dekrementiert. Je nach der Häufigkeit dieser kurzen Verfahrbewegungen im Programm kann der Bediener die Werkzeugstandzeit (M oder M1=) auf einen angemessenen Wert ändern. Für CAD-erzeugte Programme, die eine Vielzahl kurzer Bewegungssätze aufweisen können, sollte ein Ersatzwerkzeug programmiert werden.

Bemerkung: Wenn die Standzeit eines Ersatzwerkzeuges während der Bearbeitung abläuft, so wird der Programmlauf mit der Fehlermeldung P118 unterbrochen. Indem die Fehlermeldung gelöscht und die Starttaste gedrückt wird, wird der Programmlauf wiederaufgenommen. Diese Fehlermeldung wird nur ausgelöst, wenn innerhalb der Operationsfolge Werkzeugauswahl, Werkzeugstandzeitablauf, Ersatzwerkzeug-Auswahl, Ersatzwerkzeugstandzeitablauf keine weiteren Werkzeuge gewechselt werden. Um diesen Fehlerzustand zu vermeiden kann der Programmierer vor dem Satz mit dem Werkzeugwechsel einen leeren Satz programmieren oder er kann die beschriebene Lage umgehen.

Bemerkung: Wenn im Werkzeugspeicher Ersatzwerkzeuge außerhalb des Werkzeugmagazin-Bereichs abgelegt sind (Platz > MC28), so kann bei der Auswahl eines Ersatzwerkzeuges während des Programmlaufs die Fehlermeldung P117 ausgelöst werden. Um dies zu vermeiden sollten die Ersatzwerkzeuge innerhalb des Werkzeugmagazinbereichs im Werkzeugspeicher abgelegt werden, wenigstens jene Ersatzwerkzeuge, die während des Programmlaufs eingesetzt werden können. Sind für ein Werkzeug mehrere Ersatzwerkzeuge im Werkzeugspeicher vorgesehen, so sollten die Werkzeuge mit der niedrigsten Ersatzzuweisung im Werkzeugmagazinbereich abgelegt werden.

17.1.2 Werkzeugbruch-Überwachung

Mit Maschinenkonstante (MC32) wird der Werkzeugbruch-Überwachung aktiviert.

Die Werkzeuglänge wird mit Hilfe einer an der Werkzeugmaschine angebrachten externer Vorrichtung gemessen, und zwar beim Einwechseln des Werkzeugs in die Spindel und nochmals wenn das Werkzeug an seinen Platz im Magazin zurückgebracht wird. Wenn die Differenz zwischen den beiden Messungen größer ist als ein bestimmter Toleranzwert, so erfolgt eine Fehlermeldung und wird das Werkzeug gesperrt.

17.1.3 Werkzeugschnittkraft-Überwachung (T1=)

Mit Maschinenkonstante (MC31) wird der Werkzeugschnittkraft-Überwachung aktiviert.

Die auf ein bestimmtes Werkzeug ausgeübte Schnittkraft, kann, mit Hilfe einer an der Werkzeugmaschine angebrachten externen Vorrichtung, überwacht werden, indem die Antriebsleistung der Spindel dauernd gemessen wird. Wird eine Überlastung festgestellt, erfolgen geeignete Maßnahmen um Schaden am Werkstück oder Werkzeug vorzubeugen.

Hinweise:

1. Die Schnittkraftüberwachung wird normalerweise nur bei schweren Schnitten eingesetzt, in der Regel bei Werkzeugen mit d > 10 mm.
2. Für die Wirkungsweise der Schnittkraftüberwachung seihe den Maschinenunterlagen.

Einschalten der Schnittkraftüberwachung **(T1=)**

Die Schnittkraftüberwachung wird mit dem Wort T1= in Verbindung mit einem Zahlenwert zwischen 1 und 9999 eingeschaltet. Der Zahlenwert wird an der IPLC Übertragen. T1= wird im Satz mit einer der Werkzeugwechselfunktionen (M6 oder M66) programmiert.

Ausschalten der Schnittkraftüberwachung

Die Schnittkraftüberwachung wird mit dem Wort T1=0 ausgeschaltet, oder wenn das Wort T1= nicht programmiert wird.

17.2 Werkzeugspeicher

Der Werkzeugspeicher der Steuerung dient zum Speichern der Werkzeugmaße und weiterer Werkzeugbezogener Parameter. Der Speicher kann sowohl innerhalb als außerhalb einer FMS Umgebung verwendet werden.

Dieser Abschnitt gibt eine allgemeine Beschreibung der im Werkzeugspeicher abgelegter Parameter. Für die an der Werkzeugmaschine vorgesehene Überwachungsvorrichtungen sei auf die Maschinenunterlagen verwiesen. Für die Eingabe der Werkzeugdaten in den Speicher sei auf die Bedienungsanleitung der Steuerung verwiesen.

Adresse im Werkzeugspeicher

P, T, L, L1=, L2=, R, R1=, R2=, C, C1=, C2=, L4=, R4=, L5=, R5=, L6=, R6=, G, Q3=, Q4=, I2=, A1=, E, S, M, M1=, M2=, B, B1=, Q5=, O

P	Platz des Werkzeugs im Magazin
T	Werkzeugnummer
L	Werkzeuglänge
R	Werkzeugradius
C	Werkzeugeckenradius
L4=	Aufmaß Länge
R4=	Aufmaß Radius
G	Graphik
Q3=	Werkzeugtyp
Q4=	Anzahl Werkzeugzähne
I2=	Schneidrichtung
A1=	Eintauchwinkel
S	Werkzeuggröße
E	Werkzeugstatus
M	Werkzeugstandzeit
M1=	Verbleibende Werkzeugstandzeit
M2=	Werkzeugstandzeitüberwachung
B	Werkzeugbruchtoleranz
B1=	Werkzeugbruchüberwachung
L1=	Erster zusätzliche Werkzeuglänge
R1=	Erster zusätzlicher Werkzeugradius
C1=	Erster zusätzlicher Werkzeugeckenradius
L2=	Zweite zusätzliche Werkzeuglänge
R2=	Zweiter zusätzlicher Werkzeugradius
C2=	Zweiter zusätzlicher Werkzeugeckenradius
L5=	Verschleißtoleranz Länge
R5=	Verschleißtoleranz Radius
L6=	Messversatz Länge
R6=	Messversatz Radius
Q5=	Werkzeugbruchüberwachungs- Zyklus (0-9999)
O	Werkzeugorientierung (nur Drehen)

Beschreibung der Adresse

Werkzeugmagazin mit freiem Zugriff

Bei einem Werkzeugmagazin das beliebig gefüllt werden kann muss vor Anfang des ersten Programmablaufs eine Tabelle im Werkzeugspeicher der Steuerung angelegt werden, in die für jedes Werkzeug sein Platz im Magazin sowie die entsprechende Kennummer eingetragen wird.

Beim Werkzeugwechsel (M6) wird das programmierte Werkzeug aus dem Magazin entnommen und das gebrauchte Werkzeug an den leeren Platz des entnommenen Werkzeugs zurückgebracht. Die Werkzeugplatztabelle wird automatisch von der CNC auf den letzten Stand gebracht.

Platz des Werkzeugs im Magazin **(P)**

Mit dem 3-stelligen P-Wort wird dem Platz des Werkzeugs im Magazin angegeben. Platz 1 wird mit P1 angegeben, Platz 2 mit P2, usw. Die tatsächliche Anzahl der Werkzeugplätze im Magazin wird als Maschinenkonstante gespeichert.

Werkzeugnummer **(T)**

Das Werkzeug wird mit der Werkzeugnummer gekennzeichnet. Die Nummer wird mit der Adresse T und einer 10-stelligen Zahlenwert eingegeben. Die 8 Stellen vor dem Dezimalpunkt sind für die Werkzeugnummer vorgesehen, die 2 Stellen nach dem Dezimalpunkt zur Kennzeichnung des zugehörigen Ersatzwerkzeugs.

Ersatzwerkzeug

Ein Ersatzwerkzeug wird eingesetzt, wenn die Standzeit des Bearbeitungswerkzeugs abgelaufen ist oder wenn für das Werkzeug die niedrigste Leistungsgrenze der Werkzeugschnittkraft-Überwachung, falls vorhanden, überschritten ist.

Das Ersatzwerkzeug wird durch die letzten zwei Stellen der Werkzeugnummer gekennzeichnet. Mit einem bestimmten Werkzeug können so bis zu 99 Ersatzwerkzeuge zugeordnet werden.

Werkzeugabmessungen **(L, L1=, L2=, R, R1=, R2=, C, C1=, C2=)**

Ein Werkzeug kann eine Länge (L-Wort) und zwei zusätzliche Längen (L1= und L2=), einen Radius (R-Wort) und zwei zusätzliche Radien (R1= und R2=) sowie einen Eckenradius (C-Wort) und zwei zusätzliche Eckenradien (C1= und C2=) aufweisen.

Das Aktivieren der zusätzlichen Werkzeugkorrekturen wird mit Adresse T2= getan.

Länge- und Radiusaufmaß **(L4=, R4=)**

Dieser Parametern dienen zum Definieren von der Aufmaß der Werkzeugform. Die Wirkliche Länge des Werkzeugs ist die Länge (L) plus der Längenaufmaß (L4=). Der Wirkliche Radius des Werkzeugs ist der Radius (R) plus der Radiusaufmaß (R4=). Die Länge- und Radiuskompensation arbeitet mit dieser Länge- und Radiuswerten. Wenn nichts eingetragen ist wird Null angenommen.

Hinweis Die Länge wird bei der Längenkorrektur benutzt, der Radius bei der Radiuskorrektur (G41-G44 bzw. G141) und der Eckenradius bei der 3D-Radiuskorrektur (G141).

Übergroße Werkzeuge **(S)**

Mit dem S-Wort wird angegeben, ob es sich um ein Werkzeug handelt das einen Platz im Werkzeugmagazin einnimmt (SO) oder um ein übergroßes Werkzeug, dass drei Plätze einnimmt, d.h. ein Platz an dem das Werkzeug abgelegt wird und zwei leere Plätze links und rechts vom Werkzeug. Ein derartiges Werkzeug muss nach seinem Einsatz wieder an den gleichen Platz im Magazin zurückgebracht werden.

Grafikparameter **(G)**

Dieser Parameter dient zum Definieren der Werkzeugform. Die verfügbaren Formen werden bei der Eingabe der Werkzeugdaten in den Werkzeugspeicher angezeigt.

Die Werkzeugform wird bei der grafischen Simulation ein Teileprogramm benutzt.

Werkzeugtyp **(Q3=)**

Der Werkzeugtyp-Parameter im Werkzeugspeicher (Q3=) und der Parameter Q3= in der Technologietabelle müssen gleich sein.

Wird beim Anfordern eines Technologievorschlags der Werkstoff, die Bearbeitungsart und die Werkzeugnummer eingegeben, so wird dieser Parameter automatisch dem Werkzeugspeicher entnommen.

Anzahl der Werkzeugschneiden **(Q4=)**

Dieser Parameter gibt die Zahl der Werkzeugschneiden an.

Wird bei der Eingabe eines Programms über die Steuerung ein Technologievorschlag angefordert, so wird dieser Parameter automatisch dem Werkzeugspeicher entnommen, vorausgesetzt die Werkzeugnummer und der Parameter Q3= wurden bereits eingegeben.

Schneidrichtung **(I2=)**

Dieser Parameter gibt die Schneidrichtung an (3=M3, 4=M4). Wenn nicht eingetragen, wird M3 angenommen.

Eintauchwinkel **(A1=)**

Dieser Parameter gibt die Maximale Eintauchwinkel von Fräsen an. Wenn dieser Wert 90 ist, wird angenommen, dass der Fräser senkrecht in das Material senken kann.

Freigeben/Sperren eines Werkzeugs **(E)**

Mit dem E-Wort wird angegeben, ob das Werkzeug eingesetzt werden kann oder nicht.

E-1 Das Werkzeug ist gesperrt. Dieser Parameter wird von der Steuerung gesetzt, wenn die Werkzeugstandzeit abgelaufen ist, oder, wenn für das Werkzeug die niedrigste Leistungsgrenze der Werkzeugschnittkraftüberwachung überschritten ist.
Für mehr Informationen siehe Beschreibung G148 und G149.

E0 Das Werkzeug kann eingesetzt werden, ist jedoch nicht gemessen.

E1 Das Werkzeug kann eingesetzt werden und ist gemessen

Verschleißtoleranz für Messzyklen **(L5=, R5=)**

Diesen Parametern geben der oberen Grenze an für die Verschleißtoleranz bei die Werkzeugmesszyklen. Wenn bei Messen der Verschleiß größer als dieser Toleranz, wird das gemeldet.

Werkzeugmessversatz für Messzyklen **(L6=, R6=)**

Diesen Parametern geben die Position an, wo die Länge oder der Radius gemessen werden muss. Der L6= enthält denn Abstand zwischen die Werkzeuglänge (L) und der Messposition.

Werkzeugstandzeit-Überwachung **(M, M1=, M2=)**

Mit dem Wort M2= wird angegeben, ob die Standzeit eines bestimmten Werkzeugs überwacht werden soll oder nicht.

M2=0 keine Werkzeugstandzeitüberwachung

M2=1 Werkzeugstandzeitüberwachung

Mit dem M-Wort wird dem Werkzeug eine bestimmte Standzeit in Minuten zugeordnet. Die gespeicherte Standzeit liegt im Bereich 1 bis 9999 Minuten.

Immer, wenn das Werkzeug eingesetzt wird, wird seine Standzeit im Speicher um die Schnittzeit verringert. Die verbleibende Standzeit wird mit dem Wort M1= angezeigt.

Nach Ablauf der Standzeit wird eine Warnmeldung ausgegeben, so dass das Werkzeug ersetzt und der E-Parameter im Werkzeugspeicher auf -1 eingestellt werden kann, zur Angabe, dass das Werkzeug gesperrt ist.

Wird das gleiche Werkzeug nochmals eingesetzt, so wird - je nach der Maschinenkonfiguration entweder der Programmablauf unterbrochen oder das Ersatzwerkzeug eingewechselt

Über eine bestimmte Maschinenkonstante (MC29) wird festgelegt, dass die Standzeit der Werkzeuge überwacht werden soll.

Werkzeugbruch-Überwachung **(B, B1=)**

Die Werkzeuglänge wird mit Hilfe einer an der Werkzeugmaschine angebrachten externer Vorrichtung gemessen, und zwar beim Einwechseln des Werkzeugs in die Spindel und nochmals wenn das Werkzeug an seinen Platz im Magazin zurückgebracht wird. Wenn die Differenz zwischen den beiden Messwerten größer ist als ein bestimmter Toleranzwert, so erfolgt eine Fehlermeldung und das Werkzeug wird gesperrt.

Der Toleranzwert wird mit dem B-Wort in den Werkzeugspeicher eingegeben.

Mit dem Wort B1= wird angegeben, ob ein bestimmtes Werkzeug auf Werkzeugbruch hin überwacht werden soll oder nicht.

B1=0 keine Werkzeugbruchüberwachung
B1=1 Werkzeugbruchüberwachung

Bruchüberwachungs-Zyklus **(Q5=)**

An Hand dieser Adresse kann in die IPLC eine Entscheidung getroffen werden wie z.B. die Bruchüberwachung statt finden soll. Siehe das Maschinenbauerhandbuch.

Werkzeugorientierung **(O)** (Nur für Drehen)

Mit der Werkzeugorientierung (O) kann für Drehwerkzeugen angedeutet werden, in welche Richtung der Spitze gerichtet ist.

Siehe Paragraph "Drehwerkzeuge definieren in der Werkzeugtabelle".

18. E-Parameter und arithmetische Funktionen

18.1 E-Parameter

Die E-Parameter erlauben eine flexiblere Nutzung der Programme. Mit einem einzigen Programm lassen sich durch Abändern den im Parameterspeicher den CNC enthaltenen Parameterdaten unterschiedliche Werkstücke herstellen.

Mit Hilfe von Makros und E-Parametern lässt sich ein Problem ganz allgemein lösen, z.B. das Messen einer Bohrung in drei oder vier Punkten. Bei der Ausführung erhalten die Parameter ihren aktuellen Wert und das Makro wird an die besonderen Programmanforderungen angepasst.

Format

Parameterdefinition

N... E..=[Wert oder arithmetischer Ausdruck]

Parameterzuweisung

N... [Adresse]=(+/-) E...

Parameterzuweisung und Berechnung

N... [Adresse] =[arithmetischer Ausdruck]

Hinweise und Verwendung

Aufheben

Parameterwerte wirken modal, es sei denn sie werden durch Umrechnung, Eingabe über das Bedienfeld, Eingabe von einem Datenträger aus oder Zuordnung neuer Werte im Teileprogramm geändert. Durch Softkey kann einem Parameterwert oder der ganze Tabelle gelöscht werden. Parameterwerten werden nicht durch Softkey <Programm abbrechen>, M30 oder Softkey <CNC rücksetzen> gelöscht.

Parameterzahl

Maximal 400 Parameter können abgespeichert werden. Diese Zahl lässt sich über eine Maschinenkonstante (MC83) ändern.
Für Systemzyklen (IPLC, IPP und Zyklen) kann bis 1250 verwendet werden.

Adresse

Jede vorhandene Adresse, ausgenommen die Adresse N. Adresse N gibt Fehlermeldung O02 (No Satznummer).

Parameternummer (E)

Diese Nummer gibt an, an welche Stelle im Parameterspeicher der Steuerung der Zahlenwert abgelegt wird.

Verwendung eines Parameters in mehreren Programmen

Ein Parameter kann in verschiedenen Programmen eingesetzt werden. Wird in einem neuen Programm ein Parameter verwendet, dem bereits in einem vorherigen Programm ein Wert zugeordnet wurde, so muss der Parameter neu belegt werden, anderenfalls wird der alte Wert wieder verwendet.

Wird ein Parameter programmiert für den kein Wert im Parameterspeicher enthalten ist, so erfolgt eine Fehlermeldung P28 (Wert nicht definiert).

Bemerkung:

Bei Ausführung eines im IPP generiertem Programm, werden E5, E6, E40 bis zum E100 verwendet.
Im BTR-Betrieb wird E0 verwendet.

Parametertypen

Parameter lassen sich in jedem MillPlus einsetzen. Folgende Parametertypen kommen in Betracht:

1	Ganzzahl (kein Dezimalkomma)	E1=20
2	Festkommazahl	E1=200.105
3	Gleitkommazahl	E1=1.965e5

Eine Gleitkommazahl besteht aus einer Festkommazahl (Mantisse), die mit einer Hochzahl multipliziert wird, 1.965e5 z.B. bedeutet 1.965(10^5), was 196 500 gleich kommt.

Eingabegenauigkeit

Die Eingabegenauigkeit der Parametertypen ist folgende:

- Ganzzahl: einer Zahl mit 15 Stellen.
- Festkommazahl : minimal 6 Nachkommastellen, maximal 15 Nachkommastellen
- Gleitkommazahl: Die Mantisse ist als eine Festkommazahl programmiert; die Hochzahl ist eine Ganzzahl zwischen -99 und +99

Anzeige der Parameter Table.

Den im Parameterspeicher abgelegten Parameterwerte lassen sich auf dem Bildschirm auflisten.

Es sind gerundete Werte, die aus mehreren Dezimalstellen bestehen. Sie werden entweder als Festkommazahl dargestellt oder nach der sogenannten wissenschaftlichen Schreibweise, d.h. mit einem Exponenten.

Die Tatsache, dass die Genauigkeit der berechnette gespeicherten Parameterwerte gleich oder größer ist als die der angezeigten Werte, kann zu Unterschiede führen.

Beispiel: gespeicherter Wert 99.999999999999999 (mehr als 16 Stellen)
angezeigter Wert 100

Rechenoperationen

Das CNC-System erlaubt die Durchführung folgender Rechenoperationen: Addition (+), Subtraktion (-). Multiplikation (*) und Division (:).

E1=E2	E1-Wert dem E2-Wert gleichsetzen
E1=E2+E3	E3-Wert zum E2-Wert addieren und das Ergebnis in E1 ablegen
E1=E2-E3	E3-Wert vom E2-Wert subtrahieren und das Ergebnis in E1 ablegen
E1=E2*E3	E2-Wert mit dem E3-Wert multiplizieren und das Ergebnis in E1 ablegen
E1=E2:E3	E2-Wert durch den E3-Wert dividieren und das Ergebnis in E1 ablegen

Einschränkungen

1. Ein Zwischenraum zwischen den Zeichen eines arithmetischen Ausdrucks ist nicht erlaubt.
   Beispiel: E1 = E2 ist nicht erlaubt. E1=E2 ist richtig.
2. Arithmetische Operatoren müssen zwischen arithmetischen Werten stehen.
   Beispiel: E1 =E2 E3 ist nicht erlaubt.
3. Aufeinanderfolgende arithmetische Operatoren ist nicht erlaubt.
   Beispiel: E1=E2*:E3. Ausnahme: E1=E2*-E3.

Ein Ausdruck darf nur eine Rechenoperation enthalten.

18.2 Arithmetische Funktionen

Format

Rechenoperationen

Potenzierung	E1=E2^E3
Quadratwurzel	E1=sqrt(E2)
Absolutwert	E1=abs(E2)
Ganzzahlumsetzung	E1=int(E2)
Pi-Wert(=3.141 592..)	Pi
Ganzzahlumsetzung mit großem Wert	E1=ceil(E2)
Ganzzahlumsetzung mit kleinem Wert	E1=floor(E2)
Abrundung	E1=round(E2,n) (n ist Dezimalen)
Restteil von Teilung	E1=mod(E2,E3)
Zeichen	E1=sign(E2)
Maximum	E1=max(E2,E3)
Minimum	E1=min(E2,E3)

Hinweis: In allen Fällen, ist es gestattet die E-Parameter zwischen die Klammern zu ersetzen durch einen arithmetischen Ausdruck (bis vier Fach Tief).
Beispiel: E1=sqrt(E2^2+E3^4).

Trigonometrische und inverse trigonometrische Funktionen

Sinus	E1=sin(E2)
Kosinus	E1=cos(E2)
Tangens	E1=tan(E2)
Arcussinus	E1=asin(E2)
Arcuskosinus	E1=acos(E2)
Arcustangens	E1=atan(E2)
Arcussinus	E1=asin(E2,E3)
Arcuskosinus	E1=acos(E2,E3)
Arcustangens	E1=atan(E2,E3)

Vergleichsausdrücke

gleich	=	E1=E2=E3
ungleich	<>	E1=E2<>E3 wahr E1=1
größer	>	E1=E2>E3
größer oder gleich	>=	E1=E2>=E3 falsch E1=0
kleiner	<	E1=E2<E3
kleiner oder gleich	<=	E1=E2<=E3

Klammern (...(...(...(.....)...)...)...) : maximal 4-Fach Tief

Hinweise:

1. Ist der Vergleichsausdruck wahr, so ist E1 =1. Ist der Ausdruck unwahr, so ist E1 =0. Dieser Parameter kann bei der G29-Funktion (bedingter Sprung) verwendet werden.
2. Auf einem Datenträger sollten die erwähnten Funktionen in Kleinbuchstaben geschrieben werden.
3. In der Formatbeschreibung stellen die Parameter E2 und E3 beliebige Parameter oder Ausdrücke dar.
4. Funktionen und arithmetische Ausdrücke können auch ohne Parameter verwendet werden, z.B. X=(10+12*sin (23)).
5. Der E-Parameter mit dem Rechenergebnis oder der mathematischen Funktion hat zwar die erforderliche Genauigkeit, kann aber auf verschiedene Weise gespeichert werden.

E1 =99.9999999 und E1=100.0000001, zum Beispiel, haben die gleiche Genauigkeit, sind aber von dem Zahlenwert her verschieden.
Probleme könnte es geben, wenn die Funktion "int" oder ein Vergleichsausdruck verwendet wird, bei dem sämtliche Ziffern verglichen werden.

Satzlänge

Die Länge eines Ausdrucks liegt bei maximal 40 Zeichen. Ein Programmsatz kann maximal 255 Zeichen enthalten. Die Zahl der Ausdrücke in einem Programmsatz ist demzufolge begrenzt.

Umsetzen der errechneten zahlenwerte in Programmwörter

Die Parameterwerte (bzw. die errechneten Zahlenwerte) werden automatisch von der CNC gerundet und in die zum Programmwort passende feste Anzahl Dezimalstellen umgesetzt.

Beim Programmieren von zum Beispiel E1=101.74e-3 und X=E1 wird die Zahl gerundet, so dass sich X0.102 ergibt. Der Zahlenwert wird auf drei Nachkommastellen reduziert.

18.2.1 Rechenoperationen

Potenzierung

E1=E2^2 oder E1=E2^E3 (bei E3=2)
Die beiden Operationen bewirken, dass der E1-Parameter dem Quadrat des E2-Wertes gleichgesetzt wird.

Potenzierungen werden in einer festen Reihenfolge durchgeführt. Zuerst wird die Potenzierung vorgenommen, danach wird das Vorzeichen berücksichtigt. In der Gleichung E1=-3^2, zum Beispiel, wird zunächst die Potenzierung (3^2) vorgenommen und danach wird das Vorzeichen berücksichtigt, was zu einer negativen Zahl führt (-9).

Soll eine negative Zahl zu einer Potenz erhoben werden, so muss sie in Klammern gesetzt werden, z.B. E1=(-3)^E3. Eine andere Methode besteht darin, dass die negative Zahl einem Parameter zugeordnet wird und dass danach der Parameterwert zur Potenz erhoben wird, etwa E2=-3 und danach E1=E2^2.

Nicht zulässige Potenzierungen sind:
1. 0^0
2. E2^E3, wenn E2<0 und E3 einen reellen Wert haben

Reziprokwerte

Der Reziprokwert von E2 errechnet sich mit E1=1:E2 oder E1=E2^-1

Quadrieren

Das Quadrat von E2 errechnet sich mit E1=E2*E2 oder E1=E2^2

Quadratwurzel

Die Quadratwurzel von E2 errechnet sich mit
E1=sqrt(E2) oder E1=E2^.5
E1=sqrt(...): ein arithmetischer Ausdruck zwischen Klammern ist zulässig, z.B. E1=sqrt(E2^2+E3^4).
Zum Ziehen der Quadratwurzel (sqrt) muss der Parameter positiv oder Null sein.

Absolutwerte

Bei Anwendung der Absolut-Funktion wird ein negativer Wert in einen positiven Wert umgesetzt. Positive Werte bleiben unverändert.
E1=abs(E2)

Ganzzahlen

Bei Verwendung der Integer-Funktion wird der Zahlenwert abgeschnitten, d.h. sämtliche Nachkommastellen werden ignoriert.

E1=int(E2)

Beispiel: E2=8.9 ergibt 8, E2=-8.9 ergibt -8

Bemerkung **Ab V420 ist der int-Funktion Geändert. Die int-Funktion bis V420 ist gleich an die floor-Funktion.**

Ganzzahlen mit kleinstem Wert größer oder gleich wie Argument

Bei Verwendung der Funktion mit kleinstem Wert, wird der Zahlenwert auf das größte Argument abgerundet.

E1=ceil(E2)

Beispiel E2=8.9 ergibt 9, E2=-8.9 ergibt -8, E2=8 ergibt 8

Ganzzahlen mit größtem Wert kleiner oder gleich wie Argument

Bei Verwendung der Funktion mit größtem Wert, wird der Zahlenwert auf das kleinste Argument abgerundet.

E1=floor(E2)

Beispiel E2=8.9 ergibt 8, E2=-8.9 ergibt -9, E2=8 ergibt 8

Abrundung

Bei Verwendung der Abrundungs-Funktion wird der Zahlenwert nach dem Anzahl der Dezimalen abgerundet.

E1 =round(E2,n) (n ist Dezimalen)

Bemerkung Wenn die Anzahl der Dezimalen nicht eingetragen ist, wird automatisch die Null genommen.

Beispiel: n=1 und E2=8.94 ergibt 8.9, n=1 und E2=-8.94 ergibt -8.9
n=1 und E2=8.96 ergibt 9.0, n=1 und E2=-8.96 ergibt -9.0

Restteil von Teilung

Bei Verwendung der Restteil-Funktion wird der Restteil von dem Argument zurück gegeben.

E1 =mod(E2,E3)

Bemerkungen: -E1=E2-int(E2:E3)*E3
- Wenn E3 ist 0, wird E2 zurück gegeben.
- Wenn E3 nicht eingetragen, wird 1 genommen.
- Das Zeichen ist gleich wie das Zeichen von E1.

Beispiel E2=5 und E3=3 ergibt 2, E2=-5 und E3=3 ergibt -2

Zeichen

Bei Verwendung der Zeichenfunktion wird das Zeichen zurück gegeben.

E1 =sign(E2)

Beispiel E2=8.9 ergibt 1, E2=0 ergibt 0, E2=-8.9 ergibt -1

Hinweise:

1. Der E-Parameter wird mit der höchsten Genauigkeit gespeichert. Dennoch kann sein Wert auf verschiedene Weise eingegeben werden.

   Beispiel E1=99.9999999 E3=100.0000001
   E2=int(E1) ergibt E2=99, E2=int(E3) ergibt E2= 100

   Die Parameter E1 und E3 sind mit der gleichen Genauigkeit gespeichert. In beiden Fällen wird am Bildschirm der Wert 100 angezeigt. Das Ergebnis der Funktion "int" ist jedoch verschieden.
2. Es empfiehlt sich, dem Parameter, dessen Ganzzahl ermittelt werden soll, einen Kleinen Wert, z.B. die geforderte Genauigkeit der Berechnungen, beizugeben.

   Beispiel Falls E1 =99.9999999 oder E1 =100.0000001, so ergibt der Ausdruck E2=int(E1 +.0000001) den Wert E2=100, unabhängig vom Wert von E1.

Maximum

Die Funktion max() retourniert der maximale Wert von der zwei Argumenten.

E1=max(E2,E3)

Beispiel E1=max(16,-10) ergibt E1=16

Minimum

Die Funktion min() retourniert der minimale Wert von der zwei Argumenten.

E1=min(E2,E3)

Beispiel E1=min(16,-10) ergibt E1=-10

Konstante PI

Der Wert des Konstanten Pi wird mit einer Genauigkeit von 15 Stellen in die Steuerung abgespeichert. Pi kann an jeder Stelle an der ein Wert oder E-Parameter gestattet ist, eingesetzt werden, z.B. beim Umsetzen von Winkeln von Radianten in Dezimalgrad oder umgekehrt.

Winkel in Dezimalgrad

Ein Winkel wird standardmäßig in Grad und Bruchteilen von Grad programmiert. Der Wert kann direkt in die trigonometrischen Funktionen, arithmetische Ausdrücke oder Vergleichsausdrücke eingegeben werden.

Beispiel: E1=sin(44.209303)

Winkel in Radianten

Manchmal lohnt es sich, bei Berechnungen mit Winkeln die Winkel in Radianten auszudrücken.

360" ist gleich 2*Pi Radianten.

Folglich ist ein Winkel von 44.209303" gleich 0.7715979 Radianten.

Wenn bei den trigonometrischen Funktionen der Winkel in Radianten ausgedrückt ist, so muss am Ende des Zahlenwertes das Wort rad hinzugefügt werden.

Beispiel: E1=sin(.7715979rad)

Winkelumsetzung

Umsetzung von Grad, Minuten, Sekunden in Dezimalgrad

Ein Winkel von 44° 12' 33.5" wird folgendermaßen in ein dezimales Äquivalent umgesetzt:

N... E1=44+12:60+33.5:3600

Diese Umsetzung ergibt einen Winkel von E1=44.209303 Dezimalgrad.

Umsetzung von Dezimalgrad in Radianten

Ein Winkel von 44.209303" wird folgendermaßen in Radianten umgesetzt:

N... E1=((44.209303:360)*2*Pi)

Diese Umsetzung ergibt einen Winkel von E1=.7715979 Radianten.

Umsetzung von Radianten in Dezimalgrad

Ein Winkel von 0.771579 Radianten wird folgendermaßen in Dezimalgrad umgesetzt:

N... E1=(0.771579*360):(2*pi).

Diese Umsetzung ergibt einen Winkel von 44.209303 Dezimalgrad.

18.2.2 Trigonometrische und inverse trigonometrische Funktionen

Trigonometrische Funktionen

Nachfolgende trigonometrische Funktionen sind verfügbar:

Sinus (sin), Kosinus (cos), Tangens (tan),

Sie werden wie folgt geschrieben:

E1=sin(E2) E1=cos(E2) E1=tan(E2)

Der Sinus eines Winkels von 44.209303', zum Beispiel, kann folgendermaßen programmiert werden:

E1 =sin(44.209303) oder E1=sin(0.7715979rad)

Der Sinus (sin), Kosinus (cos), Tangens (tan) eines Winkels von 44° 12' 33.5" kann, zum Beispiel, folgendermaßen programmiert werden:

E1 =sin(44' 12" 33.5)

Hinweise:

1. Der Parameter E2 stellt einen beliebigen Rechenausdruck dar.
2. Die Verwendung eines ungeraden Mehrfaches von 90" in Verbindung mit der tan-Funktion ist nicht gestattet. Anderenfalls erfolgt eine Fehlermeldung.
3. Ist der Winkel in Radianten gegeben, so muss bei den trigonometrischen Funktionen das Wort rad mit programmiert werden.

Inverse trigonometrische Funktionen

Nachfolgende inverse trigonometrische Funktionen sind verfügbar:

arcsinus (asin), arckosinus (acos), arctan (atan).

Sie werden wie folgt geschrieben:

E1=asin(E2) E1=acos(E2) E1=atan(E2)

Hinweise:

1. Der Parameter E2 stellt einen beliebigen Rechenausdruck dar.
2. Die Werte der inversen Funktionen asin und acos sollten zwischen -1 und +1 liegen; atan kann einen beliebigen Zahlenwert aufweisen.
3. Die von diesen Funktionen erzeugte Winkel werden in Dezimalgrad ausgedrückt.
4. Der von asin und atan erzeugte Winkel liegt zwischen -90° und +90°
5. Der von acos erzeugte Winkel liegt zwischen 0° und 180°

Auch möglich ist:

E1=asin(E3,E4) E1=acos(E3,E4) E1=atan(E3,E4) worin E2=E3:E4

Bemerkung: - Für acos und asin muss abs(E2) kleiner oder gleich 1 sein.
- Der erzeugte Winkel liegt zwischen 0° und +360°

18.2.3 Vergleichsausdrücke

Vergleichsausdrücke

Ein Vergleichsausdruck dient dazu, dem E-Parameter den Wert 1 zuzuordnen, wenn bestimmte Bedingungen erfüllt sind.
Solange diese Bedingungen nicht erfüllt sind, hat der Parameter den Wert O.

Dieser Parameter erlaubt es, mit Hilfe von G29 Sprünge im Programm vorzunehmen.

Die nachfolgenden Beziehungen lassen sich verwenden:

gleich	=	E1=E2=E3
ungleich	<>	E1=E2<>E3
größer	>	E1=E2>E3

größer oder gleich	>=	E1=E2>=E3
kleiner	<	E1=E2<E3
kleiner oder gleich	<=	E1=E2<=E3

Beispiel

N.. G29 E1=E2>E3 E1 N=400

Dieser Satz bedeutet, wenn Parameter E2 größer ist als E3, so ist die Beziehung wahr und erhält Parameter E1 den Wert 1. Parameter E1 wird im G29-Satz als Sprungbedingung benutzt. Bei E2>E3 wird somit ein Sprung auf N400 ausgeführt.

Hinweis:

1 Die Parameter E2 und E3 stellen einen beliebigen Rechenausdruck dar.

2 Um einen Vergleichsausdruck zu genügen werden alle Ziffern auf Gleichheit hin verglichen. Wenn die Parameterwerte aus Berechnungen gewonnen werden, so können sich Probleme ergeben. Es müsse dann Grenzwerte gesetzt werden und geprüft werden, ob der jeweilige Wert im Bereich der Grenzwerte liegt. Kleiner < E1=E2<E3 kleiner oder gleich <= E1 =E2<=E3

Prioritäten bei der Auswertung von arithmetischen und Vergleichsausdrücken

Die Rechen- und Vergleichsoperationen werden von der CNC in der nachfolgenden Reihenfolge ausgeführt:

1. Auswertung der Funktionen sin, cos, tan, asin, acos, atan, sqrt, abs, int.
2. Berechnung der Reziprokwerte (^-1) bzw. Potenzierung (").
3. Multiplikation(* bzw. Division (:).
4. Addition(+) bzw. Subtraktion (-).
5. Auswertung der Vergleichsausdrücke (=, o, >, >=, <, <=).

Wenn ein Satz Operationen gleicher Priorität enthält, so erfolgt ihre Auswertung vom Satzanfang bis zum Satzende.

Der Satz E1=3+7:2-4^2+5*6 wird in der nachfolgenden Reihenfolge ausgewertet:

1. 4^2=16
2. 7:2=3.5
3. 5*6= 30
4. 3+3.5=6.5
5. 6.5-16=-9.5
6. -9.5+ 30=20.5

18.2.4 Klammern

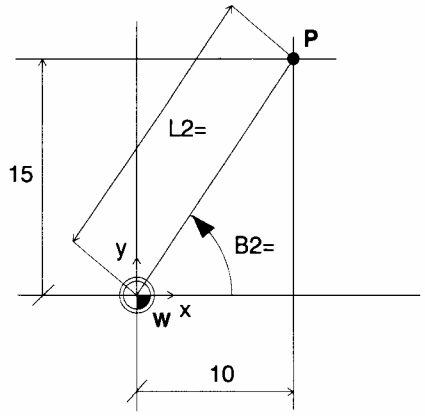
Verwendung von Klammern ()

Klammern () erlauben das Gruppieren von Operationen und somit eine abweichende Auswertungsfolge eines Ausdrucks. Der Ausdruck zwischen Klammern wird in der normalen Reihenfolge ausgewertet; siehe den vorherigen Abschnitt.

Ein Klammerpaar kann innerhalb eines anderen Klammerpaares gesetzt werden. Dies wird als Schachteln bezeichnet. Bis zu vier Klammerpaaren in einem Ausdruck sind zulässig. Die Auswertung der Ausdrücke zwischen den einzelnen Klammerpaaren erfolgt von innen nach außen.

Beispiele

Beispiel 1 Berechnung von Polarkoordinaten

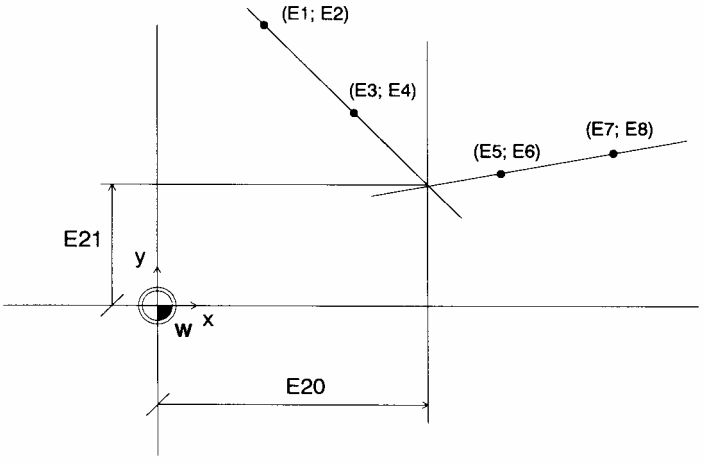


Es solle die Polarkoordinaten von Punkt P, bezogen auf den Programmnullpunkt W, berechnet werden. Die Programmierung könnte so aussehen:
N100 B2=atan(15:10) L2=sqrt(10^2+15^2)

Für B2= ist die Berechnungsfolge:
- 15:10 berechnen
- Winkel in Dezimalgrad ermitteln

Für L2= ist die Berechnungsfolge:
- -10^2 berechnen
- 15^2 berechnen
- 10^2 und 15^2 addieren
- Quadratwurzel ziehen

Beispiel 2 Berechnung des Schnittpunktes zweier Geraden.



Eingabeparameter
- E1 erste Koordinate des ersten Punktes auf der ersten Geraden
- E2 zweite Koordinate des ersten Punktes auf der ersten Geraden
- E3 erste Koordinate des zweiten Punktes auf der ersten Geraden
- E4 zweite Koordinate des zweiten Punktes auf der ersten Geraden

E5 erste Koordinate des ersten Punktes auf der zweiten Geraden
E6 zweite Koordinate des ersten Punktes auf der zweiten Geraden
E7 erste Koordinate des zweiten Punktes auf der zweiten Geraden
E8 zweite Koordinate des zweiten Punktes auf der zweiten Geraden

Ausgabeparameter

E20 erste Koordinate des Schnittpunktes
E21 zweite Koordinate des Schnittpunktes
E79=1 ein Fehler im Makro ist gefunden.
=0 kein Fehler

Das Makro

```
N99401 (SCHNITTPUNKT ZWEIER GERADEN BERECHNEN)
N1 E11=E3-E1 E12=E4-E2 E79=0        Berechnung des Einheitsvektors der ersten Geraden
N2 E13=SQRT(E11^2+E12^2)
N3 E11=E11:E13 E12=E12:E13
N4 E13=E7-E5 E14=E8-E6              Berechnung des Einheitsvektors der zweiten Geraden
N5 E15=SQRT(E13^2+E14^2)
N6 E13=E13:E15 E14=E14:E15
N7 E16=E11*E13+E12*E14              Prüfung ob die Einheitsvektoren nicht parallel laufen
N8 G29 E15=ABS(E16)<.99995 N=12 E15
N9 E79=1                            Laufen die Geraden parallel, so wird Parameter E79 gesetzt
                                    und es erfolgt  eine Fehlermeldung mit Programmhalt. Nach
                                    dem Start werden keine  Berechnungen durchgeführt.
N10 M0 (GERADEN LAUFEN PARALLEL)
N11 G29 E79 N=17
N12 E15=E1-E7 E16=E2-E8             Berechnung des Vektorfaktors
N13 E17=(E15*E12-E16*E11)
N14 E17=E17:(E13*E12-E11*E14)
N15 E20=E7+E17*E13                  Berechnung der Koordinaten des Schnittpunktes
N16 E21=E8+E17*E14
N17
```

Hinweis Parameter E79 kann für die Fehlerverarbeitung im aufrufenden Programm oder Makro eingesetzt werden.

Beispiel einer Makro-Anwendung:

Erste Gerade durch die Punkte (30,50) und (60,30).
Zweite Gerade durch die Punkte (100,50) und (50,10).

Die Berechnung des Schnittpunktes könnte wie folgt programmiert werden:

```
N100 E1=30  E2=50 E3=60 E4=30       Die Punkte auf der ersten Geraden
N101 E5=100 E6=50 E7=50 E8=10       Die Punkte auf der zweiten Geraden
N102 G22 N=99401                    Berechnung des Schnittpunktes
N103 G29 E79 K0 N=...               Wird ein Fehler erkannt, erfolgt ein Sprung zum Satz mit
                                    M30
N104 G0 X=E20 Y=E21                 Im Eilgang zum Schnittpunkt
```

19. Drehbetrieb

19.1 Einführung

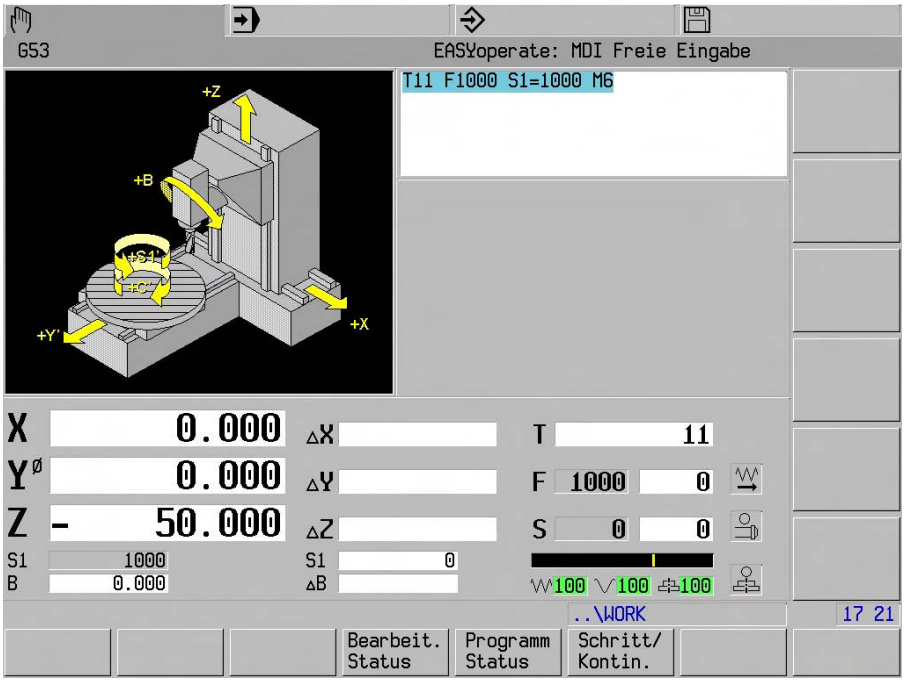
Der Drehbetrieb ist für Maschinen mit einer C-Achse, die endlos drehen kann, entwickelt. Damit können auf einer Fräsmaschine auch Drehbearbeitungen durchgeführt werden.

Die C-Achse kann auf Drehbetrieb umgeschaltet werden. Die C-Achse wird dann über S1= und M1= als Drehspindel programmiert. Die Drehwerkzeuge werden in die Frässpindel aufgenommen und in der gewünschten Orientierung geklemmt.

In Sonderfällen kann die Frässpindel, über S und M, parallel zur Drehspindel programmiert werden. Eine zweite Frässpindel ist in Maschinen mit Drehbetrieb nicht möglich.

VERFÜGBARKEIT:	Maschine und CNC müssen vom Maschinenhersteller für den Drehbetrieb vorbereitet sein.
GRAFIK:	Die Grafik wird nicht rotationssymmetrisch dargestellt.
ANZEIGE:	Wenn G36 aktiv ist, wechselt die Anzeige der C-Achse zur Anzeige S1=. S1= ist Spindelumdrehung (G97) oder konstante Schnittgeschwindigkeit (G96). Der Bearbeitungsstatus ist mit G36/G37 erweitert. Die Achsanzeige für die Achsen X und Y kann wahlweise, über die Betriebsart "Manueller-Betrieb", Option und Achsanzeige, auf Durchmesser umgeschaltet werden. Die Programmierung bleibt in Radius. Nur beim aktivieren des Drehbetriebs mit G36 wird der Durchmesser angezeigt.
REFERENZPUNKT:	Wenn die Steuerung hochläuft, steht Sie immer im Fräsbetrieb G37. Nur nach Anfahren des Referenzpunktes kann die C-Achse auf Drehbetrieb umgeschaltet werden.
NULLPUNKT:	Im Drehbetrieb sollte der Werkstücknullpunkt in X, auf der Drehmitte der S1-Achse liegen. Es wird empfohlen, auch den Werkstücknullpunkt in Y, auf die Drehmitte der S1-Achse zu legen.
SPINDELOVERRIDE:	Der Spindeloverride ist im Drehbetrieb (G36) für beide Spindel wirksam.

Bildschirm im Drehbetrieb



19.2 Maschinenkonstanten

Maschinekonstanten für den Drehbetrieb

Maschinekonstante	Beschreibung
MC 268	**Zweite Spindel (0=nein, 1=xxxx) → xxxx ist Pasword**
MC 314	**Drehbetrieb (0=aus, 1=ein)** Aktiviert: - Die G-Funktionen G36 und G37 - Die Drehzyklen - Die Maschinenkonstanten MC2600 - MC27xx, MC45xx
MC 450	**Wuchten: Mess-Achse (1=X, 2=Y, 3=Z)** Diese MC legt fest, auf welcher Achse der Drehtisch aufgebaut ist. In dieser Achse ist die Unwucht am besten Messbar. Normalerweise 2 = Y-Achse. Die MC wird in den Zyklen 'Unwucht-Kalibrierung' (Installation), G691 'Unwuchterfassung' und G692 'Unwuchtkontrolle' verwendet.
MC 451	**Wuchten: maximaler Ausschlag [µm]** Diese MC legt fest, welchen Ausschlag in der Mess-Achse noch zulässig ist. Die Messungen werden abgebrochen, wenn der gemessene Ausschlag bei einer bestimmten Drehzahl größer wird wie MC451. Normalerweise 5 [µm]. Die MC wird in den Zyklen 'Unwucht-Kalibrierung' (Installation), G691 'Unwuchterfassung' und G692 'Unwuchtkontrolle' verwendet. Sie kann mit dem C1-Parameter in den Zyklen G691 und G692 überlagert werden.
MC 452	**Wuchten: Anfangs-Radialposition [µm]** Diese MC legt fest, auf welcher Radialposition (Abstand vom Mittelpunkt) des Drehtisches (S1-Achse), zur Kompensieren der Unwucht, normalerweise eine 'Masse' montiert wird. Die MC wird im dem Zyklus G691 'Unwuchterfassung' verwendet.
MC 453	**Wuchten: Drehtisch-Verschiebung [mGrad]** Diese MC legt die Verschiebung zwischen der 0-Position des Drehtisches und der Stelle (Tür) wo der Bediener die 'Masse' montiert zur Kompensation (und eichen) der Unwucht, fest. Die MC wird in den Zyklen 'Unwucht-Kalibrierung' (Installation) und G691 'Unwuchterfassung' verwendet.
MC2600 - MC2799, MC4500 - MC4599	**Zweite Spindel**

19.3 G36/G37 Einschalten/Beenden Drehbetrieb

G36 Umschalten der Maschine vom Fräsbetrieb mit C-Achse, auf Drehbetrieb mit Drehspindel S1.
G37 Beenden Drehbetrieb. Umschalten der Maschine in den Fräsbetrieb.

Format

N... G36 oder N... G36

Parameter

keine

Art der Funktion

modal

Hinweise und Verwendung

G36

Die CNC schaltet die C-Achse in den Drehbetrieb.
Die Rundachse im Drehbetrieb wird als zweite Spindel mittels S1= und M1= programmiert.
Der C-Parameter kann nicht mehr programmiert werden.
Im Bildschirm wird die Anzeige von C (Sollwert und Istwert) auf S1 umgeschaltet. Bei stehender Drehspindel, wird bei S1 die Position (0-359.999 Grad) angegeben.
G95, zugeordnet an der zweiten Spindel, wird aktiv.
Alle G-Funktionen können programmiert werden, aber nicht alle G-Funktionen sind sinnvoll. So hat z.B.eine Tasche in Drehbetrieb kein Sinn. Der C-Parameter und bestimmte andere Parameter, können in bestimmten G-Funktionen nicht mehr programmiert werden.
Ein Übersicht der erlaubte G-Funktionen finden Sie in Abschnitt 14
Die Wirkung von G36 bleibt aktiv, bis sie durch G37, Hochlauf der Steuerung oder <CNC rücksetzen> aufgehoben wird. G36 wird nicht durch M30 oder <Programm Abbruch> aufgehoben.

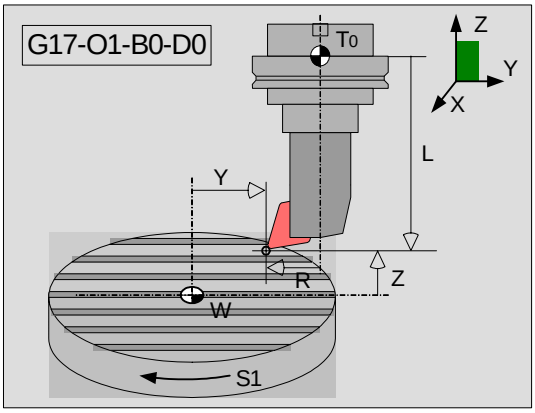
G37

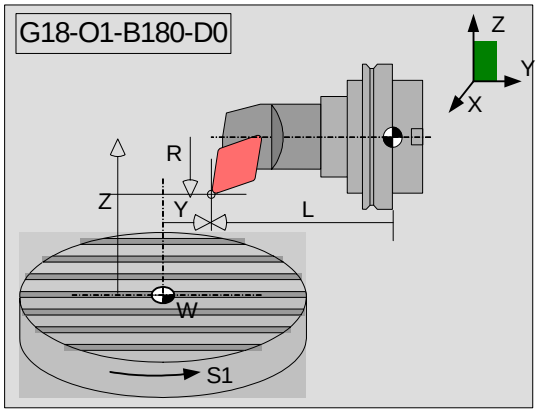
Die CNC schaltet die C-Achse wieder ein.
Wenn die Drehspindel bei Anfang von G37 noch dreht, wird diese zuerst angehalten.
Im Bildschirm wird die Position der Rundachsen mit einem Wert zwischen 0 und 359.999 Grad angezeigt.
G94 wird aktiv.
Die Wirkung von G37 bleibt aktiv, bis sie durch G36 aufgehoben wird. G37 wird nicht durch M30 oder <Programm Abbruch> aufgehoben. Nach dem Hochlauf der Steuerung oder <CNC rücksetzen> ist G37 immer aktiv.

Programmbeispiel	Beschreibung
N9000 (C-Achsbetrieb)	
N1 T.. M06	Drehwerkzeug einwechseln
N2 G0 Y.. Z..	Werkzeug positionieren
N3 G74 X1=1 Y1=1	Im Eilgang nach Drehtischmitte
N4 G54 I1	Nullpunkt auf Drehtischmitte X0, Y0
N5 G36	Drehbetrieb einschalten:
N6 G17 Y1=1 Z1=2	Bearbeitungsebene aktivieren
N7 G96 M1=3 S1=200 D250	Schnittgeschwindigkeit und Drehzahl
N8 G302 O7	Wz-Orienterung überlagern
N9 G..	Drehbearbeitung
N10 G37	Drehbetrieb beenden
N11 G..	Fräsbearbeitung
N12 M30	Programmende

19.4 G17/G18: Bearbeitungsbenen für Drehbetrieb

Die Maschine kann im Drehbetrieb Werkstücke bearbeiten in unterschiedlichen Bearbeitungsebenen. Die Bearbeitungsebene wird im Drehbetrieb (G36) definiert mit:
- G17 Y1= 1 Z1=2, Werkzeug-Achse Z (vertikal) oder
- G18 Y1=1 Z1=2, Werkzeug-Achse Y (horizontal)





Die Funktion G17/G18 definiert, in welcher Achse die Werkzeug-Daten für Länge (L) und Radius (R) verrechnet werden:
- G17: L in Z-Richtung, R in Y-Richtung
- G18: L in Y-Richtung, R in Z-Richtung

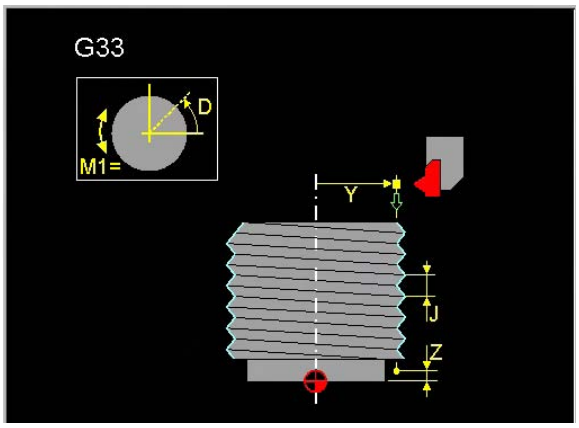
Im Drehbetrieb werden Bearbeitungen als einzelne DIN-Befehle, in der YZ- oder XZ- Bearbeitungsfläche, ausgeführt. Bearbeitungen mit Drehzyklen werden, in den unterschiedlichen Bearbeitungsebenen, nur in der YZ-Bearbeitungsfläche ausgeführt.

Bemerkung:
- Y1=1 (erste Hauptachse); Z1=2 (zweite Hauptachse)
- Winkel (positiv) und Kreisrichtung (CW) sind von der Y-Achse zur Z-Achse definiert.
- Die G17/G18-Ebene im Drehbetrieb überschreibt die aktuelle G17/G18-Ebene im Fräsbetrieb.
- Mit G37(Fräsbetrieb) schaltet die G17/G18-Ebene im Drehbetrieb zurück zur aktuellen G17/G18-Ebene im Fräsbetrieb.
- Der Wz-Radius (R) wird in der unterschiedlichen G17/G18-Ebene und abhängig von der Wz-Orientierung (O), in die entsprechende Y oder Z-Achse als Verschiebung verrechnet.

19.5 G33 Gewindeschneiden

Die G33 ist eine Gewindeschneid-Bewegung und schneidet in einem Schnitt ein Gewinde mit Vorschub und feste Gewindesteigung. Der Vorschub wird bestimmt durch die Spindeldrehzahl und Gewindesteigung.
Merkmale:

- Die Gewindeschneid-Bewegung G33 wird im Betriebsart Drehen (G36) in der aktiven Bearbeitungsebene (G17 oder G18) im DIN-Programm programmiert
- Gewindeschneiden wird mit offenem Positionsregelkreis ausgeführt.
- Mögliche Gewindearten: zylindrisch und konisch
- Spindel- und Vorschub override sind während G33 unwirksam
- Mehrere Gewinde-Bewegungen können nach einander programmiert werden (z.b. schräg ein- und aussteigen)
- Der Gewinde-Startwinkel kann programmiert werden.
- Drehzahl (S1=) und Drehrichtung (M1=) müssen vorher programmiert sein
- G33 wird zur IPLC gemeldet (WIX-thread-movement)




```
G    Gewinde Einzelweg
X    Endpunktkoordinate
Y    Endpunktkoordinate
Z    Endpunktkoordinate
J    Gewindesteigung
D    Anfangswinkel Gewindeschneiden
?90= Endpunkt abs. (X,Y,Z..)
?91= Endpunkt inkr. (X,Y,Z..)
```

Hinweise und Verwendung

VERWENDUNG

Die Spindeldrehzahl muß in Umdr/Min mit G97 S1=xxxx M1=3/4 programmiert sein
Die G33-Bewegung fängt an:
- wenn die aktuelle- und programmierte Spindeldrehzahl gleich sind (N ist=N soll) und
- nach dem Marker, und verrechnete Anfangswinkel D (Format 3.3 ^{0})
G33 führt eine einzelne Gewindeschneide-Bewegung aus, ab die aktuelle Position bis zum programmierten Punkt.
Die programmierte Drehzahl (G97 S1=) und Gewindesteigung (J), bestimmen den Achs-Vorschub.
Am Ende der Bewegung stoppt G33 mit Genauhalt und wird G1 modal aktiv.

Bemerkungen:
- Wenn die Gewindesteigung J nicht programmiert ist, bleiben die Achsen stehen und folgt eine Fehlermeldung (P02)
- Wenn kein Sindeldrehzahl (S1=) programmert, bleiben die Achsen stehen und folgt eine Fehlermeldung (P25)
- Die Spindeldrehrichtung M1=3 oder 4 hat keinen Einfluss auf der Bewegungsrichtung
- Speed- und Feed override sind während die G33-Bewegung nicht wirksam und werden auf 100% geschaltet
- Die G33-Bewegung kann unterbrochen werden mit Vorschub oder Vorschub/Spindel-Halt. Die G33-Bewegung halt am Ende der Bewegung an. Mit Start geht Programmablauf weiter.

UNTERBRECHEN

Es kann während Gewindescheiden unterbrochen werden mit:

- Vorschub-Halt: Die Bewegung stoppt am Ende einer G33-Bewegungen.
- Vorschub/Spindel-Halt: Die Bewegung und Spindel stoppen am Ende einer G33-Bewegungen.

Bemerkungen: Falls mehrere G33-Bewegungen nacheinander programmiert sind, wird angehalten nach der letzten G33-Bewegung.

BEARBEITUNGSEBENE

G33 kann nur innerhalb einer Drehbearbeitungs-Ebene ausgeführt werden.

BETRIEBSARTEN

- In MDI-Betrieb funktioniert G33 nicht: Fehlerkode P77.
- Im Einzelsatzbetrieb werden mehrere G33-Bewegungen nacheinander ausgeführt.

TESTLAUF / GRAFIK

Im Grafik und Testlauf ohne MST wird G33 wie G1 ausgeführt.

PROGRAMMBEISPIEL

Programmbeispiel	Beschreibung
N9000 (Gewindeschneiden)	
N1 T.. M06	Gewindewerkzeug einwechseln
N1 G0 Y.. Z..	Werkzeug positionieren
N2 G36	Drehbetrieb einschalten:
N3 G17 Y1=1 Z1=2	Bearbeitungsebene aktivieren
N4 G97 M1=3 S1=100	Drehzahl und -Richtung
N7 G0 Y.. Z..	Anfangsposition anfahren
N8 G0 Y..	Zustellung auf Schnitttiefe
N9 G33 J2 Z91=..	Gewindeschnitt zum Endpunkt
N10 G0 Y..	Ausziehen
N11 G0 Z..	Zurück zum Anfangsposition
N7 G37	Fräsbetrieb eischalten
N6 M30	Programmende

19.6 G94/G95 Erweiterung Auswahl Vorschub Einheit

Die CNC wird informiert, wie sie die programmierte Drehzahl (S) zu verwerten hat.
Dies ist eine erweiterte Funktion für den Drehbetrieb.
Beim Drehen muss die Spindel und der Rundtisch programmiert werden.

Hinweise und Verwendung

Für das Drehen kommt die Programmierung mit S1= und M1= für den Rundtisch (zweiter Spindel) hinzu

In Fräsbetrieb (G37): N... G95 F.. {S..} {M..}
In Drehbetrieb (G36): N... G95 F.. {S1=..} {M1=..}

S und M beziehen sich auf die Spindel
S1= und M1= beziehen sich auf die zweite Spindel

PRIORITAT

Die aktive Spindeldrehzahl ist entweder S oder S1=. Wenn S und S1= programmiert sind, wird S1 genommen.

MAXIMUM DREHZAHL

Der Wert der zweiten Spindeldrehzahl (S1=) liegt zwischen 0 und "Drehzahl Max. Ausgangs Spannung' (MC2691).

MASCHINENFUNKTION

Zweite Spindel Maschinenfunktion:
- M1=3 zweite Spindel Rechtslauf
- M1=4 zweite Spindel Linkslauf
- M1=5 zweite Spindel Stop

Positionieren der zweiten Spindel (M1=19) ist nicht möglich. Positionieren muss im Fräsbetrieb programmiert werden.
Die Adressen S1= und M1= können auch in den folgenden G-Funktionen programmiert werden: G0, G1, G2, G3, G94.
Die G95 Funktion berechnet den Vorschub in [mm/min (Inch/min)] an Hand des programmierten Vorschubes in [mm/Umdr], [Inch/Umdr] und der aktiven Spindeldrehzahl.

19.7 G96/G97 Konstante Schnittgeschwindigkeit

G96 Programmierung Konstante Schnittgeschwindigkeit.
G97 Abschalten Konstante Schnittgeschwindigkeit.

Format

N... G96 F.. D.. {S..} {M..} {S1=..} {M1=..}
N... G97 F.. {S..} {M..} {S1=..} {M1=..}

Parameter

G	Konstante Schnittgeschwindigkeit
D	Obere Drehzahlgrenze (U/min)
F	Vorschub
S	Schnittgeschwindigkeit (m(f)/min)
M	Maschinenfunktion
S1=	Schnittgeschwindigkeit (m(f)/min)
M1=	Maschinenfunktion

G96

G	Spindeldrehzahl
S	Spindeldrehzahl (U/min)
M	Maschinenfunktion
S1=	Spindeldrehzahl (U/min)
M1=	Maschinenfunktion

G97

S und M beziehen sich auf die Spindel
S1= und M1= beziehen sich auf die zweite Spindel (Drehtisch)

Art der Funktion

modal

Hinweise und Verwendung

MAXIMUM DREHZAHL (D)

Der Wert der zweiten Spindeldrehzahl liegt zwischen 0 und "Drehzahl maximalen Ausgangs Spannung" (MC2691).

MASCHINENFUNKTION

Zweite Spindel Maschinenfunktion:
- M1=3 zweite Spindel Rechtslauf
- M1=4 zweite Spindel Linkslauf
- M1=5 zweite Spindel Stop

Positionieren der zweiten Spindel (M1=19) ist nicht möglich. Positionieren muss im Fräsbetrieb programmiert werden.
Die G96 Funktion berechnet den Vorschub in [mm/min (Inch/min)] an Hand des programmierten Vorschubes in [mm/Umdr], [Inch/Umdr] und der aktiven Spindeldrehzahl.
Die aktive Spindeldrehzahl ist entweder S oder S1=. Wenn S und S1= programmiert sind, wird S1 genommen.

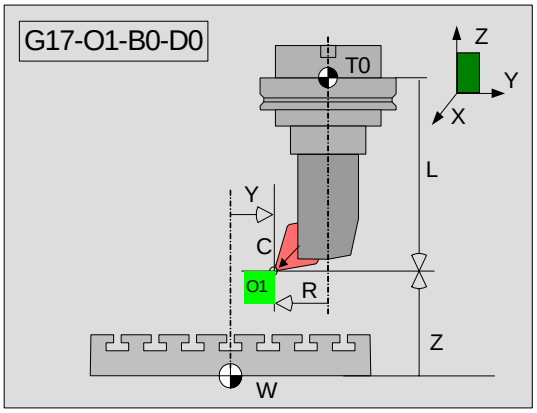
19.8 Drehwerkzeuge in der Werkzeugtabelle definieren

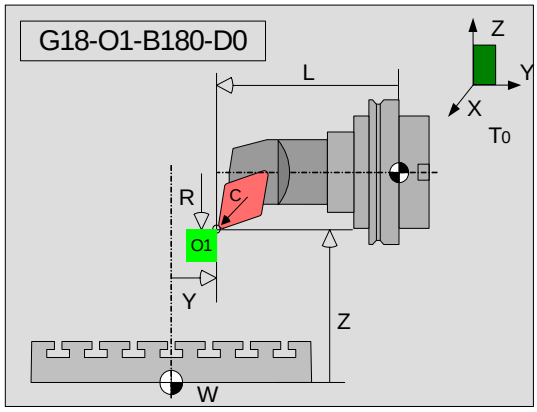
Werkzeugdaten
In der Wz-tabelle sind die für den Drehbetrieb wichtigsten Wz-daten nochmals aufgelistet:

L	Länge
R	Radius
C	Eckenradius
Q3	Werkzeugtype
G	Grafik

Werkzeugkorrektur
Die Werkzeugabmessungen sind als Werkzeuglänge (L) und Werkzeugradius (R) abgespeichert. Wie diese Werte in die Achsen verrechnet werden, wird bestimmt durch die Befehle G17/G18 und die Werkzeug-Schneidenlage (Orientierung O):
G17: Werkzeuglänge L in der Z-Achse; Werkzeugradius R in der Y-Achse
G18: Werkzeuglänge L in der Y-Achse; Werkzeugradius R in der Z-Achse

Der Radius (R) wird als Verschiebung betrachtet und wird abhängig von der Orientierung (O) mit Vorzeichen (pos/neg) in die bezugliche Achse verrechnet.

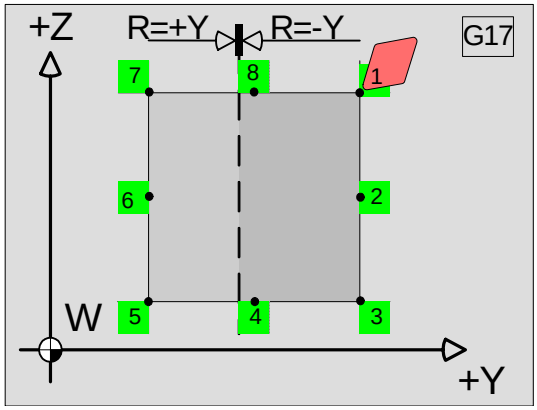


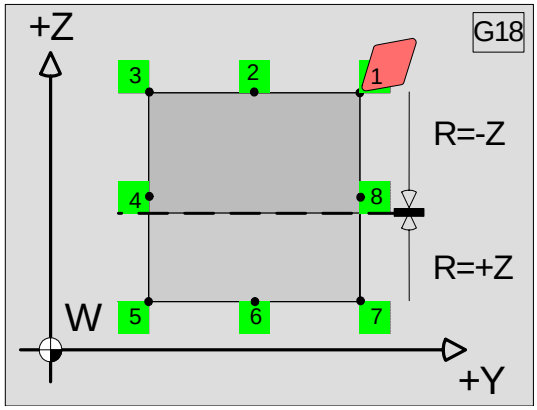


Werkzeugorientierung
Die Werkzeugorientierung (O) bestimmt in welcher Lage die Werkzeugschneide sich befindet. Die Werkzeugorientierung berechnet und korrigiert zwei Funktionen in den bezüglichen Achsen:

- Wz-Radius (R)
- Schneidenradiuskompensation (C)

Wz-Radiusverrechnung (R)
Die untenstehenden Bilder zeigen wie die Verrechnung G17/G18-Ebene stattfindet.



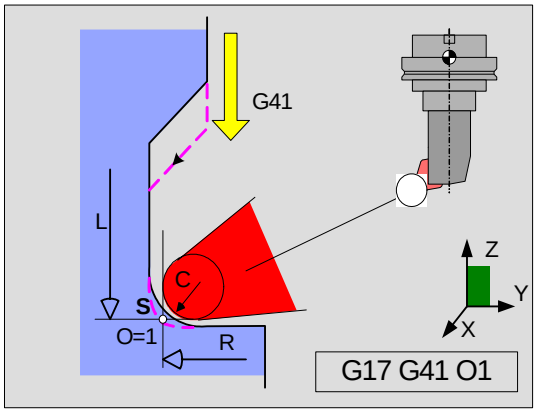


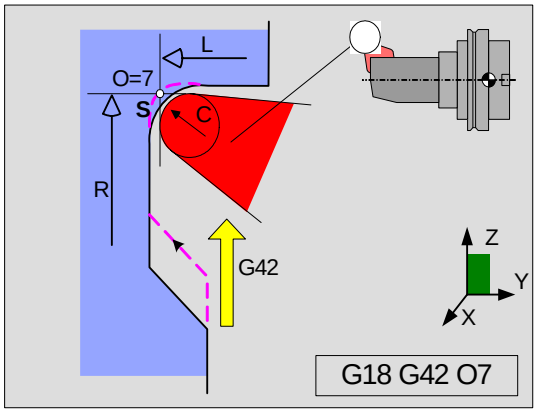
In der nachfolgenden Tabelle ist der Zusammenhang zwischen: G17/G18, R, C und Radiusverrechnung zusammengefasst

	Ebene	Orientierung	Radius Korrektur	Radius als Verschiebung
G17	G17	nicht aktiv	R	nicht aktiv
	G17 Y1=1 Z1=2	1, 2, 3, 4, 8	C und O	R in negativer Y-Richtung
		5, 6, 7	C und O	R in positiver Y-Richtung
G18	G18	nicht aktiv	R	nicht aktiv
	G18 Y1=1 Z1=2	1, 2, 3, 4, 8	C und O	R in negativer Z-Richtung
		5, 6, 7	C und O	R in positiver Z-Richtung

Bemerkung:
- Werkzeugradiuskorrektur bezieht sich auf den Eckenradius C.
- Radiusverrechnung bezieht sich auf den Radius R.
- Die Wz-Orientierung O wird aus der Wz-Tabelle entnommen aber kann durch die Funktion (G302 Ox) im Programm überschrieben werden.

Werkzeugradiuskorrektur
Drehwerkzeuge besitzen an der Werkzeugspitze einen Radius (C). Dadurch ergeben sich bei der Bearbeitung von Kegeln, Fasen und Radien Ungenauigkeiten, die durch die Schneidenradiuskorrektur (**SRK**) ausgeglichen werden. Programmierte Verfahrwege beziehen sich auf die theoretische Schneidenspitze **S**. Bei nicht achsparallelen Konturen treten dadurch Ungenauigkeiten auf. Die **SRK** errechet einen neuen Verfahrweg, die **Äquidistante**, um diesen Fehler zu kompensieren.





Obenstehende Bilder zeigen ein Drehwerkzeug in unterschiedlichen BA-Ebenen G17/G18.
Das Drehwerkzeug macht einen Einzelschnitt mit G1/G3 und befindet sich:
- an der linken Konturseite (G41) mit Orientierung O1 (Bild Links) und
- an der rechten Konturseite (G42) mit Orientierung O7 (Bild Rechts)

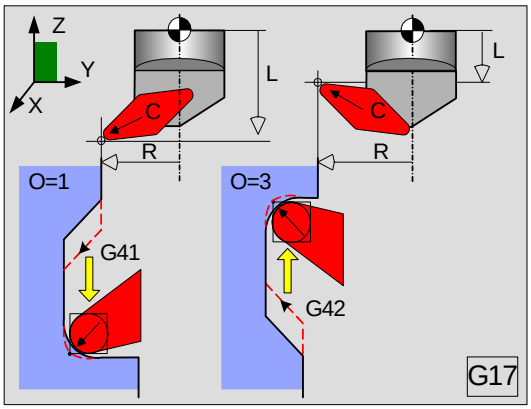
Betrachtet wird die korrigierte Wz-Spitze. Die Wz-Schneidenplatte mit einem Wz-Schneidenradius (R), wird als eine runde Schneidplatte betrachtet wodurch die Schneidplatte-Rückseite die Konturseite schneidet. Der Freilaufwinkel (an der Schneideplatte-Rückseite) muss ausreichend sein um die Konturseite nicht zu verletzen.

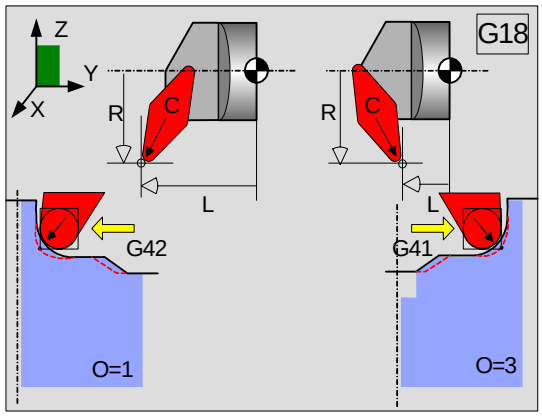
Werkzeugradiuskorrektur ein-/ausschalten
Die **SRK** wird bei allen Abspann- und Einstechzyklen berechnet.
Bei der DIN-Programmierung kann die **SRK** zusätzlich ein-/ausgeschaltet werden (G1/G2/G3). Die **SRK** wird mit nachfolgendern G-Funktionen ein-/ausgeschaltet:
- G40: die **SRK** ist ausgeschaltet
- G41: das Drehwerkzeug befindet sich links von der Konturseite
- G42; das Drehwerkzeug befindet sich rechts von der Konturseite
- G42; die **SRK** ist eingeschaltet und das Drehwerkzeug befindet sich rechts von der Konturseite

Beispiele SRK mit G41 und G42
Untenstehende Bilder zeigen zwei Beispiele einer Drehbearbeitung.

- Das linke Bild zeigt eine Drehbearbeitung in der Längsachse in G17:
  - G41 und O1 (Linkenseite)
  - G42 und O3 (Rechtenseite)
- Das rechte Bild zeigt eine Planbearbeitung in G18:
  - G42 und O1 (Linkenseite)
  - G41 und O3 (Rechtenseite)

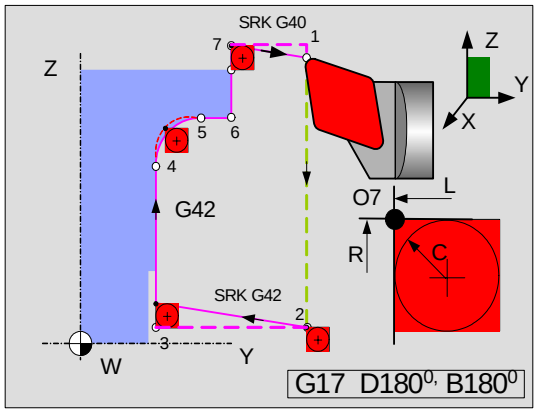
Beachten Sie in den Bildern:
- die Schwenkkopf-Position
- den unterschiedlichen Schneideplatte-Einsatz und





SRK Starten/Stoppen
Untenstehendes Bild zeigt, als Beispiel eines DIN-programms N171842.PM, wie **SRK** ein- und ausgeschaltet wird.

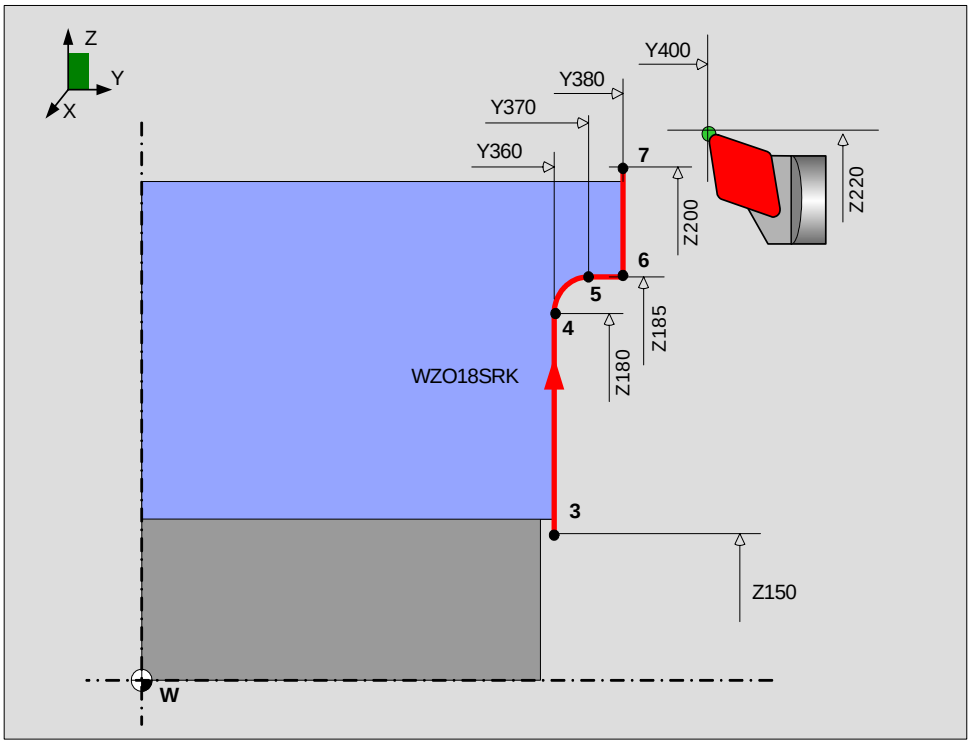
Hinweiß: - das Werkzeug muss genügend Vor/Nachlauf haben beim SRK-Ein/Ausschalten um die Konturseite komplett zu schneiden.
- SRK-Ein/Ausschalten muss senkrecht auf der Konturseite programmiert werden



Beispiel DIN-Programm

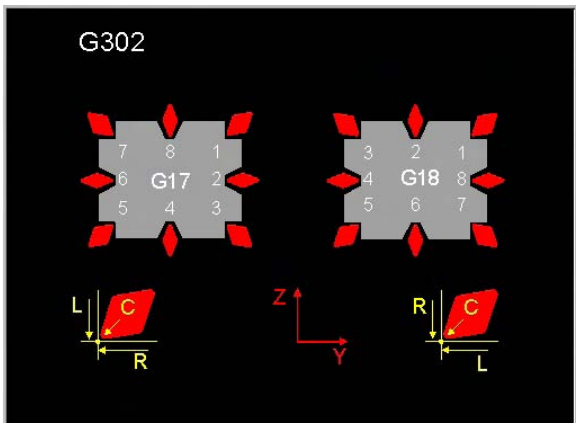
Programmbeispiel	Beschreibung
N171842 (Konturschneiden)	
N1 G195 X0 Y0 Z0 I0 J300 K300	Grafik Fenster definieren
N2 G54 I10	Nullpunktverschiebung zum Tischmitte
N3 G0 X0 Y450:2 Z250	Werkzeug freifahren
N4 T10 M06	Drehwerkzeug einwechseln
N5 G36	Drehbetrieb einschalten
N6 G17 Y1=1 Z1=2	Bearbeitungsebene aktivieren
N7 B180	Wz-Kopf schwenken
N8 G0 Y400:2 Z220	(1) Werkzeug positionieren
N9 G96 M1=3 S1=200 D500	Konstante Schnittgeschwindigkeit und Drehrichtung
N10 G302 O7	Wz-Orientierung O7 einschalten
N11 M52	Hauptspindel freigeben
N12 M19 D0	Werkzeug orientieren
N13 M51	Hauptspindel klemmen
N14 G0 Z150	(1→2) Positionieren
N15 **G42**	SRK einschalten
N16 G1 Y360:2	(2→3) Konturseite anfahren mit G42
N17 G1 Z180	(3→4) Konturseite schneiden
N18 G2 Z185 Y370:2 R5	(4→5) Radius schneiden
N19 G1 Y380:2	(5→6) Konturseite schneiden
N20 G1 Z200	(6→7) Konturseite schneiden
N21 **G40** Y400:2 Z220	(7→1) Positionieren mit G40 (SRK ausschalten)
N22 G97 S1=100	Drehtisch im G97-Betrieb setzen
N23 G37	Fräsbetrieb einschalten
N24 M30	Programmende

Werkstückzeichnung

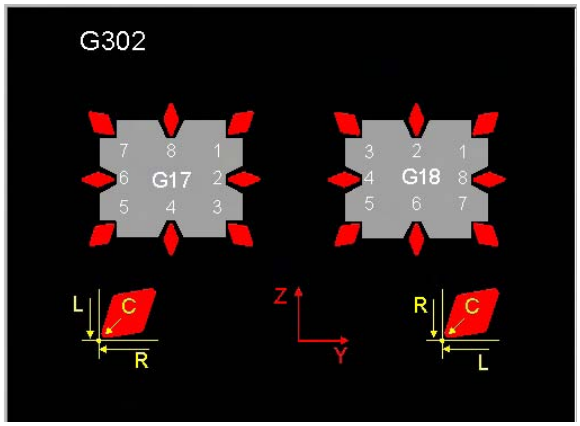


19.9 G302 Werkzeugdaten überlagern

Die G302-Funktion bestimmt während der Ausführung die Werkzeugorientierung. Der Werkzeugparameter im Werkzeugspeicher wird nicht geändert.



G17



G18

```
G    Radiuskorr. Parameter Überschr.
O    Werkzeugorientierung
```

O Definiert die Werkzeugorientierung die während der Ausführung verwendet wird. Wert liegt zwischen 0 und 8.

Hinweise und Verwendung

Bemerkungen:

Wenn die aktive Werkzeugorientierung überschrieben wird, kann sich auch die Richtung der R-Verschiebung ändern In G18 wird die aktive Werkzeugorientierung durch die CNC geändert. Siehe Kapitel 'Werkzeugkorrektur'

VERWENDUNG

Die G302-Funktion sollte, wenn z.B. mit M19 D90 die Hauptspindel 180 Grad gedreht wird, verwendet werden. In diesem Fall ist die Orientierung, gegenüber dem Stand mit M19 D-90 gespiegelt. Auch wenn 'über die Mitte' gedreht wird, sollte die Orientierung gespiegelt werden.

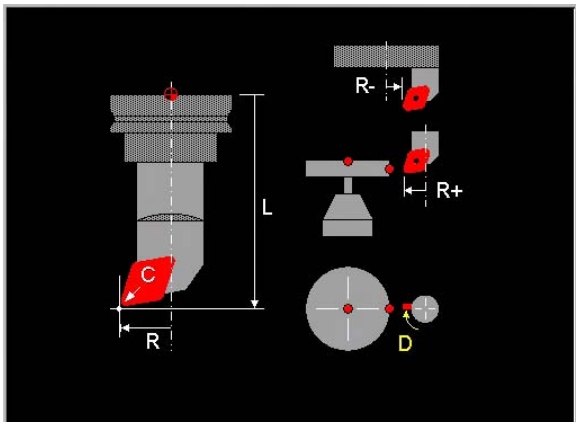
Bemerkung: In diesen Fällen sollte auch die Drehrichtung der 2. Spindel umgedreht werden.

LÖSCHEN

G302 wird durch G302 ohne Parameter, Ebene setzen (G17, G18, G19), Werkzeugwechsel, M30 und <Programm abbrechen> wieder ausgeschaltet.

19.10 G611 TT130: Drehwerkzeuge vermessen

Dieser Zyklus vermesst die Werkzeuglänge und -Radius von Drehwerkzeuge. Es werden nur Werkzeuge in der G17-Bearbeitungsebene vermessen.




```
G    TT130: Drehwerkzeug vermessen
D    Orientierungswinkel für WZ-Spitze
I1=  Sicherheitsabstand
I4=  Messen: 0=L+R 1=L 2=R
```

Hinweise und Verwendung

EINGABEPARAMETER

D Die Werkzeugspitze muss vor der Messung immer in die richtige Lage positioniert sein d.h. mit der WZ-Spitze achsparallel und senkrecht in der Messgerät-Richtung. Weil während der Bearbeitung das Drehwerkzeug, abhängig von der Bearbeitungsart, in einem beliebigen Winkel stehen kann, entscheidet der Bediener ob die WZ-Messlage (D) im Messzyklus programmiert wird..

I1= Sicherheitsabstand(I1=)
Der Sicherheitsabstand in der Richtung der Spindelachse, muss so groß sein, dass eine Kollision mit Werkstück oder Spannmitteln ausgeschlossen ist. Der Sicherheitsabstand bezieht sich auf der Oberkante des Stylus. Grundstellung (I1=0)

I4= Messen: 0=L+R 1=L 2=R (Wahlweise)
Standard wird die Wz-Länge und Radius gemessen

Bemerkungen: Sowohl die Wz-Lage als -Orientierung werden nach dem Wz-Messsung zurück gesetzt.
- Wenn keine Orientierungswinkel bekannt ist (kein Spindelreferenz gelaufen) erfolgt Fehlermeldung P339
- Wenn keine Wz-Orientierung oder Wz-Lage bekannt ist, folgt Fehlermeldung P334
- Nur die Wz-Orientierungen (O1 und O7) sind für dass Messen mit TT-130 erlaubt. Wenn eine andere Wz- Orientierung gegeben ist , folgt Fehlermeldung R326 (Wz-Orientierung nicht erlaubt)

WZ-PARAMETER AUS DER WZ-TABELLE

Der Messzyklus verwendet die nachstehenden Parameter aus der Wz-Tabelle.

Parameter	Beschreibung
L*	Werkzeuglänge
R*	Werkzeugradius
C	Werkzeug-Schneideradius
L4=	Aufmaß Länge
R4=	Aufmaß Radius
L5=	Längetoleranz
R5=	Radiustoleranz
E	Werkzeugstatus
O	Werkzeugorientierung

Achtung: Achten Sie darauf dass die Länge (L) und Radius (R) innerhalb der Toleranz (MC397) eingetragen sind da sonst eine Fehlermeldung kommt.

Bemerkung:
- Bevor Sie die Werkzeuge zum ersten Mal vermessen, tragen Sie den geschätzten Radius, die geschätzte Länge, und die Wz-Orientation des jeweiligen Werkzeugs in die Werkzeugtabelle ein
- Der Messzyklus übernimmt die aktuellen O aus der Wz-Tabelle oder von G302

ZYKLUSABLAUF

Die MillPlus ***IT*** vermesst das Werkzeug nach einem festprogrammierten Ablauf:

1. die Bearbeitungsebene für das Messen wird gesetzt
2. die Wz-Achse verfahrt zum Sicherheitsabstand (I1=)
3. die aktuelle Wz-Lage wird geprüft und, wenn sie für die Messung nicht übereinstimmt, gesezt
4. beide Achsen fahren mit Voschub zum Messtaster-Messposition
5. die Wz-Achse fahrt mit Vorschub zum Messtaster
6. vemessen von Wz-Länge und danach Wz-Radius
7. die Wz-Achse fahrt hoch zum Sicherheitsabstand
8. abspeichern von Messwerten R/L (Erstmessung) oder Toleranz R4=/L4= (Prüfmessung)
9. die ursprüngliche Arbeitsebene, Wz-Lage und Wz-Orientierung werden zurück gesetzt

WERKZEUG MESSEN (E=0 oder kein Wert)

Bei der Erstvermessung überschreibt die MILLPplus den Werkzeugradius R und die Werkzeuglänge (L) im Werkzeugspeicher und setzt das Aufmaß R4 und L4=0.

WERKZEUG PRÜFEN (E=1)

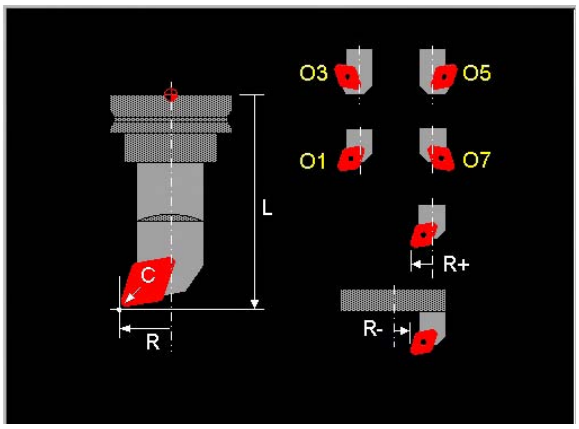
Falls Sie ein Werkzeug prüfen, werden die gemessenen Werkzeugdaten mit den Werkzeugdaten aus Werkzeugtabelle verglichen. Die MillPlus ***IT*** berechnet die Abweichungen vorzeichenrichtig und trägt diese als Aufmaß R4 und L4 in die Werkzeugtabelle ein. Wenn einer der Aufmaße, größer ist als den zulässigen Verschleiß (L5= und R5=) oder Bruchtoleranzen, dann gibt es eine Fehlermeldung.

19.11 G615 Lasersystem: L/R-Messung von Drehwerkzeugen

Dieser Zyklus vermesst die Länge und Radius von Standard-Drehwerkzeuge sowie Drehwerkzeug-Platten welche in einen U-Kopf montiert sind. Das Drehwerkzeug wird stehend gemessen sowohl in der G17- und G18-Ebene. Es können Drehwerkzeuge gemessen werden in den unterschiedlichen Wz-Aufspannungen wie:

- Innenwerkzeuge
- Außenwerkzeuge

.




```
G    Laser: Drehwerkzeug vermessen
D    Orientierungswinkel für WZ-Spitze
O    WZ-Orientierung
```

Hinweise und Verwendung

EINGABEPARAMETER

D Wz-Lage für die Messposition
Am Sicherheitsposition wird das Werkzeug in die programmierte Lage (D) orientiert. Die Werkzeugspitze muß dabei achsparallel und senkrecht zur Laser stehen.

O Werkzeugorientierung
Die Wz-Orientierung (O) der Werkzeugspitze bestimmt ob gemessen wird:

- Vor oder hinter dem Laser
- Unten oder oben an der Wz-Schneide (Einstechwerkzeuge)

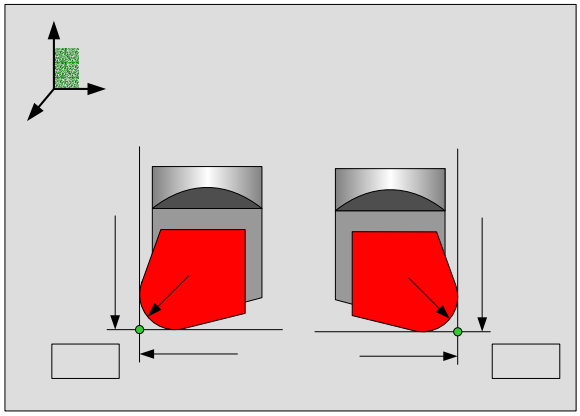
WZ-PARAMETER AUS DER WZ-TABELLE

Parameter	Beschreibung
L	Werkzeuglänge
R	Werkzeugradius
C	Werkzeug-Schneideradius
L4=	Aufmaß Länge
R4=	Aufmaß Radius
L5=	Längetoleranz
R5=	Radiustoleranz
L6=	Messversatz Länge
R6=	Messversatz Radius
E	Werkzeugstatus
O*	Werkzeugorientierung

Bemerkung:
- Die Wz-Länge (L) und -Radius (R) sind auf +/- 5mm genau einzutragen
- Die Wz-Schneideradius (C) soll vorzugsweise eingetragen erden

WERKZEUGTYPEN

Es können Standard-Drehwerkzeuge (fixiert in der Hauptspindel) und drehende Drehwerkzeuge (U-Kopf) genutzt werden. Beide Typen Drehwerkzeuge werden stehend und fixiert gemessen. Dreh- und Stechwerkzeuge mit einem zurückliegenden Haupt- und Nebenschneide (Orientierung 1 oder 7) können vermessen werden. (siehe Bilder Rechts)

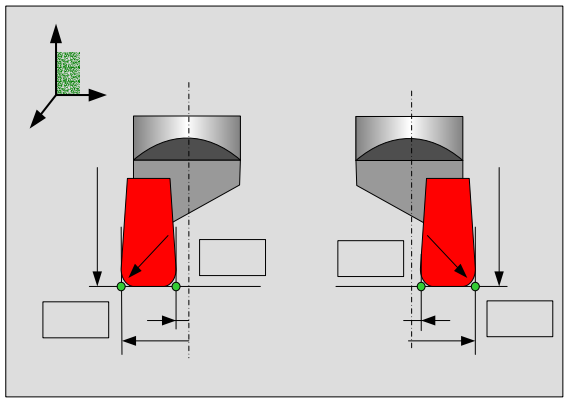


LÄNGEN- UND RADIUSMESSUNG

Die Wz-Länge (L) und Wz-Radius (R) müssen im Werkzeugspeicher abgespeichert sein. Vor der Erstvermessung müssen die grobe Länge und Radius eingetragen werden (max. Abweichung +/-5mm).

Bemerkung:

Fehleingaben können zu Fehlermeldungen oder sogar Kollision mit dem Laserlichtschrank führen.

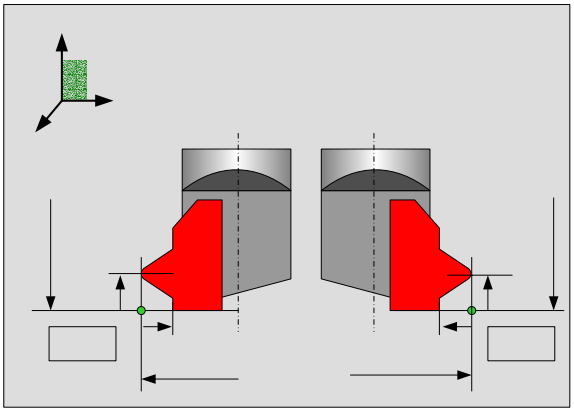


ECKENRADIUS

Es wird empfohlen einen Eckenradius (C) immer im Werkzeug-Speicher einzutragen. Der Zyklus läuft dadurch schneller ab.

AKTIONEN

- Werkzeug messen (E=0 oder kein Wert) Bei der Erstvermessung werden die Werkzeuglänge (L) und -Radius Rüberschrieben, das Aufmaß L4=0/R4=0 und den Werkzeugstatus E=1 gesetzt.
  Wenn ein Eckenradius C eingetragen ist wird dieser auch korrigiert.
- Werkzeug Prüfen (E=1):
  Die gemessene Abweichung wird in der Werkzeugtabelle zu L4=/R4= addiert



ZYKLUSABLAUF

1. Beim Zyklus-Start fahren die Achsen im Eilgang mit Positionierlogik zur Sicherheits-Position.
2. Am Sicherheitsposition wird das Werkzeug in die programmierte Lage (D) orientiert und geklemmt.
3. Das Werkzeug fährt mit Messvorschub zur Mess-Position
4. Die Messung wird ausgeführt
5. Nach dem Messvorgang fahrt die Z-Achse zurück zur Sicherheitsposition

Bemerkungen:

- Der Zyklus kann in Fräsbetrieb und Drehbetrieb aufgerufen werden.
- Das Werkzeug kann sowohl vor als hinter dem Laser vermessen werden. Die höchste Genauigkeit wird erreicht, wenn das Werkzeug in die Bearbeitungslage vermessen wird.
- Nach Ablauf des Zyklus bleibt die Spindel in der programmierten Lage (D) stehen und wird die Orientierung (O) von vor der Messung aktiv.
- Beim Messen von U-Kopfwerkzeugen, muss die Hub-Verstellung in der U-Achse im neutralen Stand stehen.

19.12 Unwuchtzyklen

19.12.1 Allgemeine Information

Um Drehwerkstücke auf einer FP-Maschine zu bearbeiten, muss sowohl die Maschine (Drehtisch) als auch das Drehwerkstück gewuchtet sein, da sonst die Lebensdauer der Maschine, die Qualität des Werkstücks oder sogar die Sicherheit des Bedieners nicht gewährleistet werden könne.

Zuerst muss das Unwuchtverhalten des Drehtisches ermittelt werden. Im Normalfall wird diese Unwucht-Kalibrierung bei der Maschinenfreigabe oder einem Serviceeinsatz stattfinden.

Um die Unwucht vom aufgespannten Werkstück zu erfassen, gibt es einen neuen Zyklus: **G691 Unwuchterfassung**.
Dieser Zyklus ist im Handbetrieb unter FST-Menü direkt aufrufbar.
Resultat ist einen Vorschlag, die gemessene Unwucht zu kompensieren: Welche Masse sollte auf welche Radialposition zur Drehmitte angebracht werden. Der Drehtisch wird automatisch auf die Position gedreht, wo die Masse angebracht werden soll.
In einem Dialogfenster kann die Radialposition für ein verfügbares Gegengewicht berechnet werden. Die Beziehung zwischen Masse und Position wird grafisch dargestellt.

Um sicher zu stellen, daß im Automatikbetrieb keine Drehbearbeitungen mit zu großer Unwucht stattfinden, kann im Programm eine neue G-Funktion aufgerufen werden**: G692 Unwuchtkontrolle**.
Diese G-Funktion kontrolliert die tatsächliche Unwucht mit der maximal erlaubten Unwucht. Bei einer Überschreitung wird eine Fehlermeldung ausgegeben, nach der der Bediener den Automatikbetrieb abbrechen kann und im Handbetrieb eine neue Unwuchterfassung mit Maßnahmen durchführen kann.

19.12.2 Beschreibung Unwucht

Beim Arbeiten im Drehbetrieb treten Fliehkräfte auf, wenn das aufgespannte Teil (z.B. Pumpengehäuse) eine Unwucht hat. Dies beeinflusst die Rundlaufgenauigkeit, weil die 2. Spindel (= Rundachse C) auf der Y-Achse aufgebaut ist.

Unwucht U = m . R

wobei:

m	= Masse	[g]
R	= Abstand Massenmittelpunkt bis Tischmitte	[mm]

Die Unwucht wird in [gmm] (Gramm * mm) angegeben. Das heißt dass 500 [Gramm] auf 300 [mm] (= 150000 [gmm]) die gleiche Auswirkung hat wie 1000 [Gramm] auf 150 [mm].

Die Fliehkraft ist proportional zur Unwucht und nimmt mit steigender Drehzahl quadratisch zu:

Fliehkraft Fc = m . R : 1000000 . (S . 2 . PI : 60) ^ 2

wobei:

Fc	= Fliehkraft	[N]
m	= Masse	[g]
R	= Abstand Massenmittelpunkt bis Tischmitte	[mm]
S	= Drehzahl	[U/min]

Die Unwucht sollte über ein Gegengewicht kompensiert werden. Dabei werden das vorhandenen Meßsysteme der Rundachse C und der Linearachse Y zur Erfassung der anwesenden Unwucht verwendet.

19.12.3 (G227/G228) Unwuchtmonitor

Diese Funktion überwacht während der Bearbeitung die Unwucht welche entsteht beim Drehen eines nicht balancierten Teiles auf einer Fräs-Drehmaschine. Wenn ein bestimmter Grenzwert überschritten wird, wird die Bearbeitung unterbrochen. Es gibt zwei solcher Grenzwerte, ein fest eingestellter und ein programmierbarer. Der fest eingestellte Grenzwert ist durch den Maschinenbauer immer aktiv und 'höher' eingestellt und dient zur Beschirmung der Maschine. Der programmierbare Grenzwert ist 'niedriger' und wird nach Bedarf eingeschaltet, zum Beispiel nicht während Vorschub-Bewegungen.

Bemerkung: - Der aktuelle Unwucht-Wert wird in der 'Spindel-Leistungs-Anzeige' angezeigt.
- Die Unwuchtmonitor-Funktion kann im Programm ein- und ausgeschaltet werden

UNWUCHTMONITOR EINSCHALTEN (G228 I1=, I2=, I3=)

I1= Definiert wenn die MillPlus ***IT*** eine Fehlermeldung n28 'Unwuchtmonitor 1: Unwucht zu groß' generiert nach einem Unwucht-Alarm:
- 0 = Vorschub-Bewegung: keine Fehlermeldung (Grundstellung)
  Eilgang-Bewegung: direkte Fehlermeldung
- 1 = Vorschub-Bewegung: Fehlermeldung am Ende der Kontur
  Eilgang-Bewegung: direkte Fehlermeldung
- 2 = Vorschub-Bewegung: Fehlermeldung am Ende des Satzes
  Eilgang-Bewegung: Fehlermeldung am Ende des Satzes
- 3 = Vorschub-Bewegung: direkte Fehlermeldung
  Eilgang-Bewegung: direkte Fehlermeldung

I2= Definiert welcher Wert noch zulässig ist für den maximalen Unwucht-Wert. Wenn nicht programmiert, wird der Wert in MC454 'Unwuchtmonitor 1: Grenzwert' genommen. Wert liegt zwischen 0 und 100 [μm].

I3= Definiert die maximale Summe (von Unwuchtüberschreitungen über den Grenzwert) vor einem Alarm gegeben wird. Wenn nicht programmiert, wird der Wert in MC455 'Unwuchtmon.1: Überschreitungssumme' genommen. Wert liegt zwischen 0 und 1000 [μm].

Bemerkung: - G228 ist nur anwesend wenn MC314 'Fräs-Drehbetrieb' aktiviert ist.
- G228 aktiviert den 1. Unwuchtmonitor. Die Einstellung des 1. Unwuchtmonitors wird übernommen von den Maschinenkonstanten MC454 und MC455 oder, wenn programmiert, von den Parametern I2= und I3=. Abhängig von Parameter I1= wird eine Fehlermeldung gegeben.

UNWUCHTMONITOR AUSSCHALTEN (G227)

Bemerkung*:* - G227 schaltet G228 und damit den 1. Unwuchtmonitor aus.
- G227 wird automatisch aktiviert nach <Steuerung rücksetzen>, <Programm Abbruch> oder M30
- Der 2. Unwuchtmonitor kann nicht ausgeschaltet werden.

BEDIENOBERFLÄCHE

Der aktuelle Unwucht-Wert wird in der Spindel-Leistungs-Anzeige angezeigt. Dabei zeigt eine gelbe Markierung den 1. programmierbaren Grenzwert und die rote Markierung den 2. festen Grenzwert. Der höchste Unwucht-Wert der aufgetreten ist seit Programm-Anfang oder programmieren von G228 ist sichtbar mit einer grünen Markierung.
Die Anzeige ist nur anwesend, wenn einer der Unwuchtmonitoren aktiviert ist. Die rote Markierung steht immer auf 90% der Gesamtlänge.

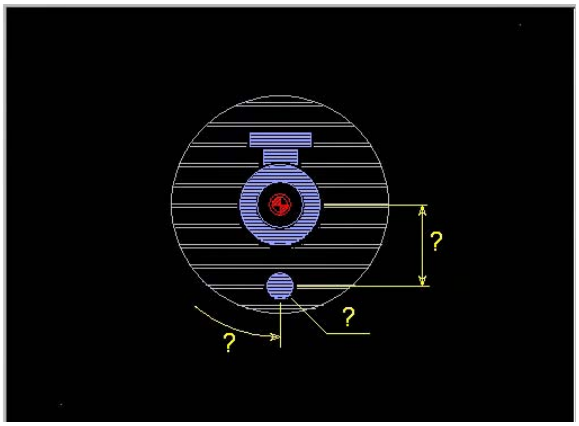
FEHLERMELDUNGEN

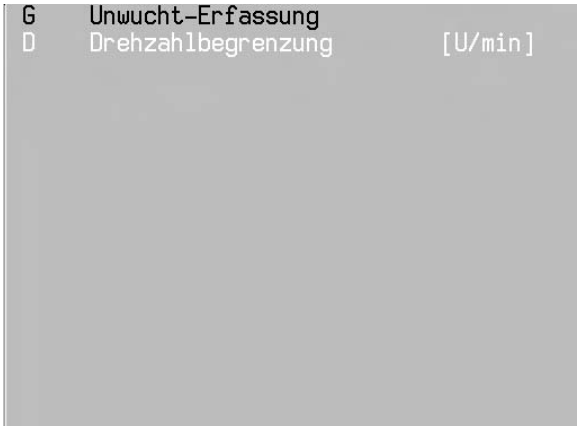
S228 Unwuchtmonitor 1: Unwucht zu Groβ **Klasse: D**
Der 1. Unwuchtmonitor generiert ein Alarm. Ob und wenn dieser Fehler kommt, ist abhängig von den Maschinenkonstanten MC454 und MC455 und/oder programmierbar in G228 'Unwuchtmonitor: EIN'

S229 Unwuchtmonitor 2: Unwucht zu Groβ **Klasse: D**
Der 2. Unwuchtmonitor generiert ein Alarm. Ob und wenn dieser Fehler kommt, ist abhängig von den Maschinenkonstanten MC456 und MC457.

19.12.4 G691 Unwucht messen

Dieser Zyklus berechnet die momentane Unwucht. Es wird dem Bediener vorgeschlagen, wie die Unwucht kompensiert werden kann. Dieser Zyklus sollte nach jeder Aufspannung und nach dem Fräsbetrieb aufgerufen werden.





D Maximale Drehzahl zur Beenden der Messung
Grundstellung MC2691 'Maximaldrehzahl'
Minimaler Wert 50 [U/min]
Die Drehzahlgrenze sollte mindestens so hoch sein, wie die programmierte Drehzahl bei der Drehbearbeitung.

Hinweise und Verwendung

Bei der Unwuchterfassung wird bei steigender Drehzahl der Positionsfehler der Linearachse gemessen. Die Drehzahl wird dabei in Stufen von 25 U/min erhöht. Wenn der Positionsfehler den Maximalwert (MC451) erreicht hat oder die Maximaldrehzahl erreicht ist, wird die Messung beendet. Die Unwucht wird aus dem gemessenen Fehler und den abgespeicherten Eichdaten berechnet.
Die Unwucht (gmm) und die Kompensationsposition (Grad) wird angezeigt. Diese Position wird am Ende des Zyklus angefahren.

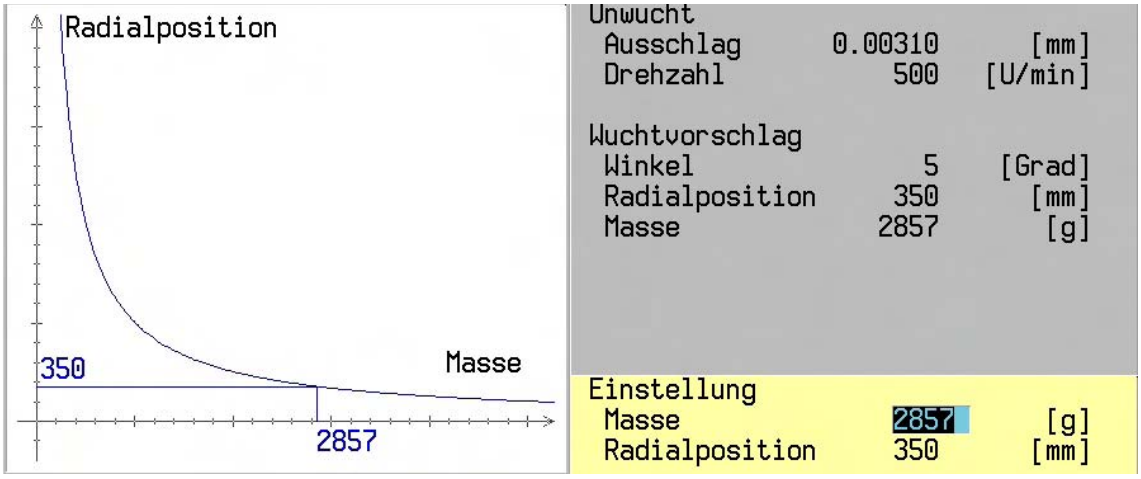
Beispiel: Wuchten eines Werkstückes

G691 D500
Erläuterung:

1 Start Wuchtzyklus mit maximaler Drehzahl von 500 U/min.
2 Unwucht wird gemessen. Berechnete Masse und Radialposition (Abstand und Winkel) werden im Fenster angezeigt. Die Wuchtposition wird automatisch positioniert.
3 Geben Sie im Dialogfenster das Gewicht einer vorhandene Masse ein.
4 Die CNC zeigt im Fenster den neuen Radialabstand zu der vorhandene Masse an.
5 Befestigen Sie die Masse auf der Radialposition (Abstand und Winkel). Abschließen mit Start fortsetzen.
6 Kontrollieren Sie die Wuchtgüte durch Wiederholen des Wuchtzyklus G691. Die Unwucht-Masse muss sehr klein sein. Eventuell nochmals Wuchten mit der angezeigten Masse.

Messergebnis-Darstellung

Nachdem die Unwucht-Erfassungsmessung beendet ist, werden die Messergebnisse anstelle der Eingabe- und Unterstützungfelder gezeigt. Dieses Bild wird mit G350 erstellt.



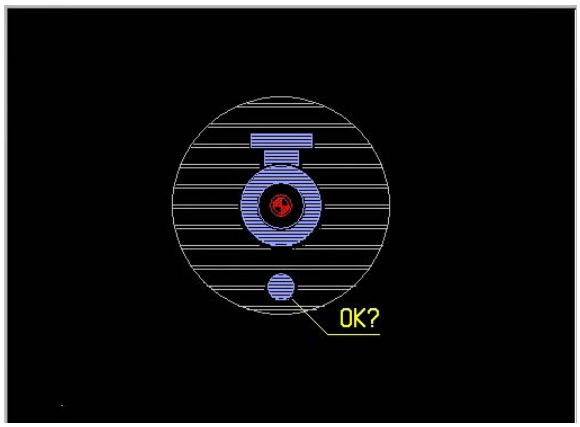
Links:
Die Beziehung zwischen Masse und Position wird grafisch dargestellt.
Rechts oben:
Die gemessene Unwucht verursacht einen Ausschlag bei angezeigter Drehzahl. Diese Unwucht kann kompensiert werden nach dem Wuchtvorschlag.

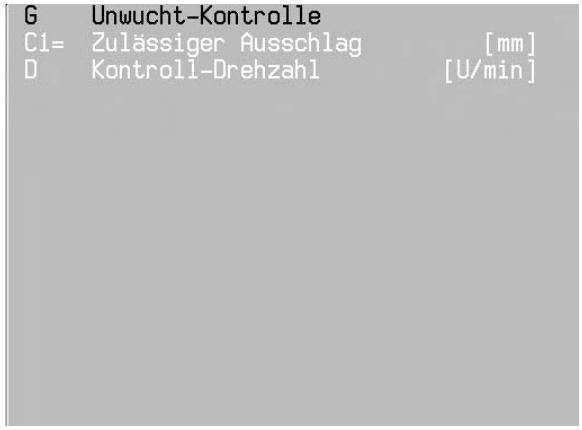
Rechts unten:
Im Dialogfenster wird die Radialposition für eine gewählte Maß berechnet. Die Berechnung findet nach Abschluß mit der <ENTER> Taste statt. Mit der START-Taste wird der Zyklus beendet und es werden diese Fenster geschlossen.

Im **Automatikbetrieb** wird das linke grafische Fenster nicht angezeigt, damit der Programmzeiger sichtbar bleibt.

19.12.5 G692 Unwucht kontrollieren

Dieser Zyklus kontrolliert, ob die Unwucht einen bestimmten Wert nicht überschreitet. Dieser sollte am Anfang jedes Drehbetriebes angerufen werden, um sicherzustellen, daß der Rundlauffehler die gewünschte Toleranz oder die festgelegte Grenze nicht überschreitet.





C1= Maximale Unwucht für Meldung
Grundstellung MC451 "Maximaler Ausschlag".

D Programmierte Drehzahl zur Kontrolle
Grundstellung MC2691 "Maximaler Drehzahl"

Hinweise und Verwendung

Bei der Unwuchtkontrolle wird bei gegebener Drehzahl der Ausschlag der Linearachse gemessen. Wenn der Ausschlag den Wert C1= erreicht, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

Beispiel: Kontrollieren der Unwucht.

G692 C1=0.003 D500 — Die CNC kontrolliert, ob der Ausschlag des Tisches bei einer Drehzahl von 500 Umdrehungen pro Minute innerhalb der Grenze von 0.003 mm liegt. Wenn der Ausschlag größer ist wie der eingetragene Wert (C1=), wird das Programm gestoppt.

Beispiel Unwucht

Programmbeispiel	Beschreibung
N9999	
N1 G691 D500	1. Start Wuchtzyklus mit maximaler Drehzahl von 500 U/min. 2. Unwucht wird gemessen. Berechnete Masse und Radialposition (Abstand und Winkel) werden im Fenster angezeigt. Die Wuchtposition wird automatisch positioniert. 3. Geben Sie im Dialogfenster das Gewicht einer vorhandene Masse ein. 4. Die CNC zeigt im Fenster den neuen Radialabstand zur vorhandene Masse an. 5. Befestigen Sie die Masse auf der Radialposition (Abstand und Winkel). Abschließen mit Start fortsetzen.
N2 G691 D500	Kontrollieren Sie die Wuchtgüte durch Wiederholen des Wuchtzyklus G691. Die Unwucht-Masse muss sehr klein sein. Eventuell nochmals mit dem angezeigten Masse wuchten.
N...	Fräsbearbeitungen Die Unwucht kann durch Fräsbearbeitungen oder Änderung der Aufspannung geändert werden.
N30 G37	Drehbetrieb starten
N31 G692 D500	Kontrolle der Unwucht.
N...	Drehbearbeitungen

19.13 Drehzyklen

VERFÜGBARKEIT

Maschine und CNC müssen vom Maschinenhersteller für den Drehbetrieb vorbereitet sein.
Die Drehzyklen werden als Makros ausgeführt. Man sieht jeden Satz des Makros in der Anzeige und der Einzelsatz funktioniert bei jedem Satz.

Allgemeine Hinweise und Verwendung

ANFANGSPUNKT

Der Anfangspunkt bestimmt die Position, wo das Werkzeug mit der Bearbeitung anfängt. Von dieser Position aus fängt das Zerspanen mit der Schnittaufteilung an. Steht das Werkzeug weit weg, dann werden mehrere Schnittaufteilungen gemacht. Wenn das Werkzeug zwischen Y1= und Y2= steht, wird da angefangen und vielleicht nicht alles zerspant.
Wenn die Koordinate des Startpunktes Y kleiner als die Koordinate des Anfangspunktes Y1 ist, fährt das Werkzeug zuerst auf die Koordinate Z1.

ADRESSEN VOM WERKZEUGSPEICHER

Folgende Adressen vom Werkzeugspeicher werden verwendet:

C Werkzeugschneidenradius
O Werkzeugorientierung
C6 Werkzeugbreite (Einstechzyklen)

Wenn bei O kein Wert im Werkzeugspeicher eingetragen ist, wird eine standard Werkzeugorientierung, abhängig von der Bearbeitungsrichtung, verwendet.

RADIUSKOMPENSATION

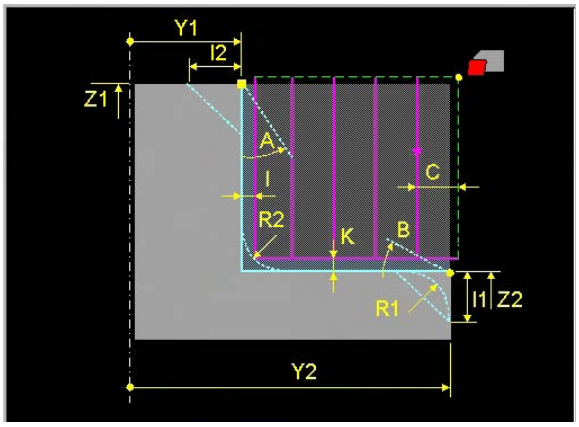
In dieser G-Funktion wird automatisch die Schneidenradiuskompensation ausgeführt.

Zyklen-Übersicht

Die Steuerung bietet unterschiedliche Abspan-, Einstech-, Freistich und Gewindezyklen. Die Abspanzyklen setzen sich aus zwei Untergruppen zusammen: Zerspan- und Ausdrehzyklen.

Zyklen	Zyklus	G-Funktion
Abspan	Zerspanen längs	G822
	Zerspanen plan	G823
	Zerspanen längs Schlicht	G826
	Zerspanen plan Schlicht	G827
Abspan	Ausdrehen längs	G832
	Ausdrehen plan	G833
	Ausdrehen längs Schlicht	G836
	Ausdrehen plan Schlicht	G837
Einstech (Standard)	Einstechen axial	G842
	Einstechen radial	G843
	Einstechen radial Schlicht	G847
	Einstechen axial Schlicht	G846
Einstech (Universal)	Einstechen axial -Universal	G844
	Einstechen radial -Universal	G845
	Einstechen axial Schlicht -Universal	G848
	Einstechen radial Schlicht -Universal	G849
Freistich	Freistich DIN 76	G850
	Freistich DIN 509 E	G851
	Freistich DIN 509 F	G852
Gewinde	Gewindeschneiden Längs	G861
	Gewindeschneiden Kegel	G862

19.13.1 G822 Zerspanen längs




```
G    Zerspanen längs
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Zustelltiefe
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
I2=  Fasenlänge 2
R2=  Radius 2
I    Schlichten
```

```
K    Schlichten
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y2=. Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Y wird mit C, bis Y1= erreicht ist, reduziert.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1=. Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Z und geht bis Z2.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Radiale Zustelltiefe	Maß, um welches das Werkzeug jeweils in radialer Richtung zugestellt wird. Die Tiefe muss kein Vielfaches der Zustelltiefe sein.
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. Winkel A oder B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt.
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturendpunkt. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Konturendpunkt.
I2=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturanfangspunkt.
R2=	Rundung	Abrundung zwischen Winkel A und B.
I und K	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, I2=0, R2= Werkzeugschneidenradius, I=0, K=0

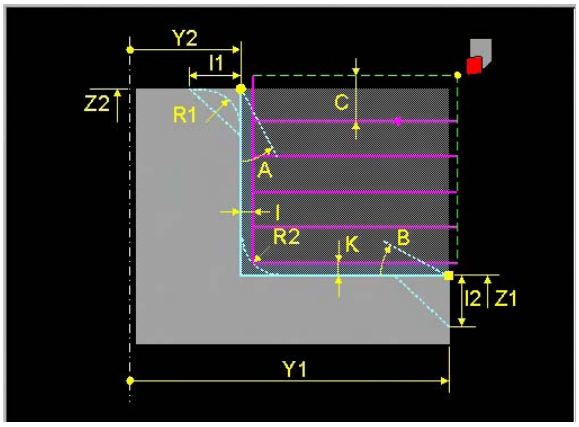
Zugehörige Funktionen

G827 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

Erst wird zerspant, danach wird noch geschlichtet.
Werkzeugorientierung darf nur 4, 5 oder 6 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.2 G823 Zerspanen plan




```
G    Zerspanen plan
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Zustelltiefe
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
I2=  Fasenlänge 2
R2=  Radius 2
I    Schlichten
```

```
K    Schlichten
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1=. Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Y und geht bis Y2.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z2=. Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Z wird mit C, bis Z1= erreicht ist, reduziert.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Radiale Zustelltiefe	Maß, um welches das Werkzeug jeweils in axialer Richtung zugestellt wird. Die Tiefe muss kein Vielfaches der Zustelltiefe sein
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt.Winkel A oder B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt.
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturendpunkt. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Konturendpunkt.
I2=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturanfangspunkt.
R2=	Rundung	Abrundung zwischen Winkel A und B.
I und K	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, I2=0, R2= Werkzeugschneidenradius, I=0, K=0

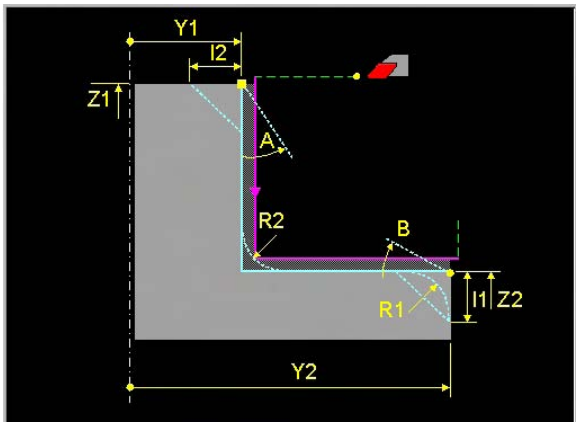
Zugehörige Funktionen

G827 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

Erst wird zerspant, danach wird noch geschlichtet.
Werkzeugorientierung darf nur 4, 5 oder 6 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.3 G826 Zerspanen längs, schlichten




```
G    Zerspanen längs schlichten
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
I2=  Fasenlänge 2
R2=  Radius 2
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung. Der Schlichtbearbeitung startet bei Y.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. Winkel A oder B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt.
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturendpunkt. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Konturendpunkt.
I2=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturanfangspunkt.
R2=	Rundung	Abrundung zwischen Winkel A und B.

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, I2=0, R2= Werkzeugschneidenradius

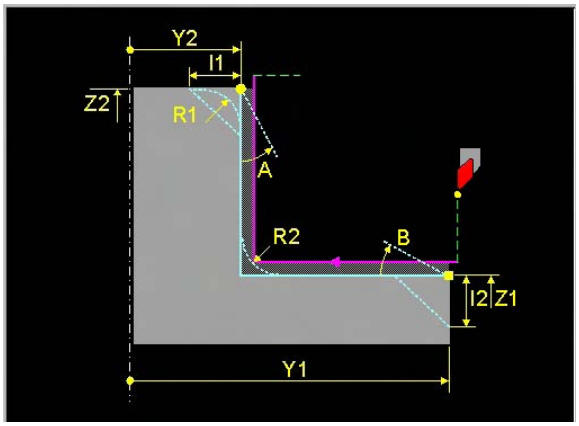
Zugehörige Funktionen

G822 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

Schlichten geht von Y1/Z1 zur Y2/Z2.
Werkzeugorientierung darf nur 4, 5 oder 6 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.4 G827 Zerplanen plan, schlichten




```
G    Zerspanen plan schlichten
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
I2=  Fasenlänge 2
R2=  Radius 2
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1=Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung. Die Schlichtbearbeitung startet bei Y und geht bis Y2=.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z2= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. Winkel A oder B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt.
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturendpunkt. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Konturendpunkt.
I2=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Konturanfangspunkt.
R2=	Rundung	Abrundung zwischen Winkel A und B.

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, I2=0, R2= Werkzeugschneidenradius

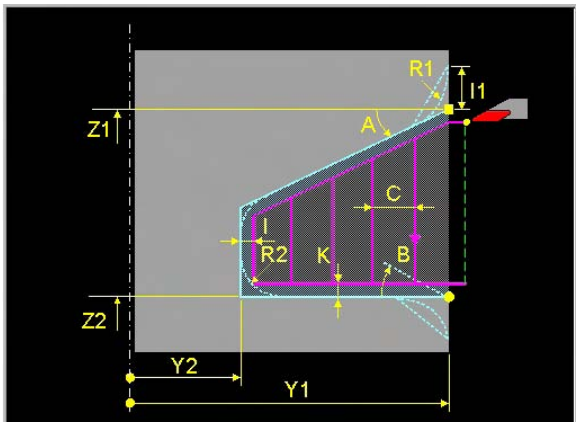
Zugehörige Funktionen

G823 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

Schlichten geht von Y1/Z1 zur Y2/Z2.
Werkzeugorientierung darf nur 4, 5 oder 6 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.5 G832 Ausdrehen längs




```
G    Ausdrehen längs
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Zustelltiefe
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
I    Schlichten
K    Schlichten
```

```
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Y und wird mit C, bis Y2= erreicht ist, reduziert.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Z1= und geht bis Z2=.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Radiale Zustelltiefe	Maß, um welches das Werkzeug jeweils in radialer Richtung zugestellt wird. Die Tiefe muss kein Vielfaches der Zustelltiefe sein
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Z1=). Winkel A und B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Z2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.
I und K	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius, I=0, K=0

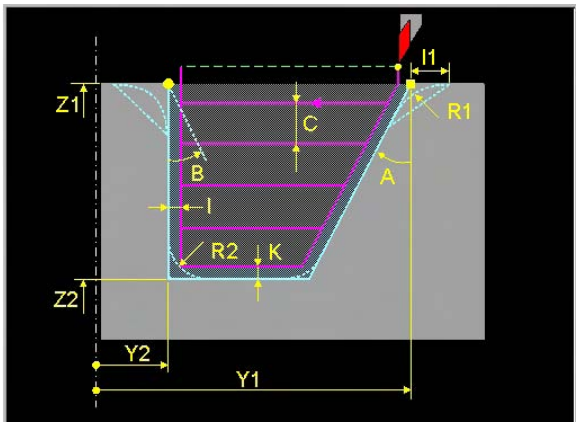
Zugehörige Funktionen

G837 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

Erst wird zerspant, danach wird noch geschlichtet.
Werkzeugorientierung darf nur 3, 4 oder 5 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.6 G833 Ausdrehen plan




```
G    Ausdrehen längs
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Zustelltiefe
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
I    Schlichten
K    Schlichten
```

```
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Y1= und geht bis Y2=.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Z und wird mit C, bis Z2= erreicht ist, reduziert.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Radiale Zustelltiefe	Maß, um welches das Werkzeug jeweils in axialer Richtung zugestellt wird. Die Tiefe muss kein Vielfaches der Zustelltiefe sein
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Y1=) Winkel A und B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Y2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.
I und K	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius, I=0 K=0

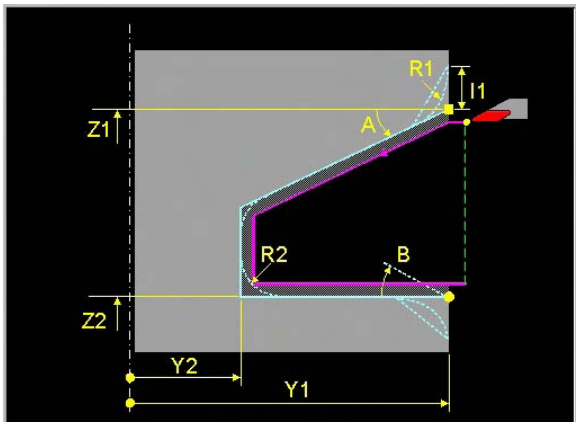
Zugehörige Funktionen

G837 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

Erst wird zerspant, danach wird noch geschlichtet.
Werkzeugorientierung darf nur 5, 6 oder 7 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.7 G836 Ausdrehen längs, schlichten




```
G    Ausdrehen längs schlichten
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung. Die Schlichtbearbeitung startet bei Z und geht bis Z2.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Z1=) Winkel A und B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Z2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius

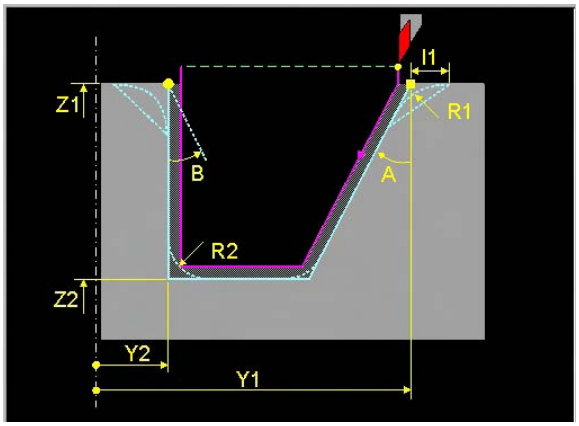
Zugehörige Funktionen

G832 für das Schruppen.

Hinweise und Verwendung

Werkzeugorientierung darf nur 3, 4 oder 5 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.8 G837 Ausdrehen plan, schlichten




```
G    Ausdrehen plan schlichten
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung. Der Schlichtbearbeitung startet bei Y1= und geht bis Y2=.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Y1=) Winkel A und B muss so gewählt werden, dass es für das Werkzeug keine Unterschneidung gibt.
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Y2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius

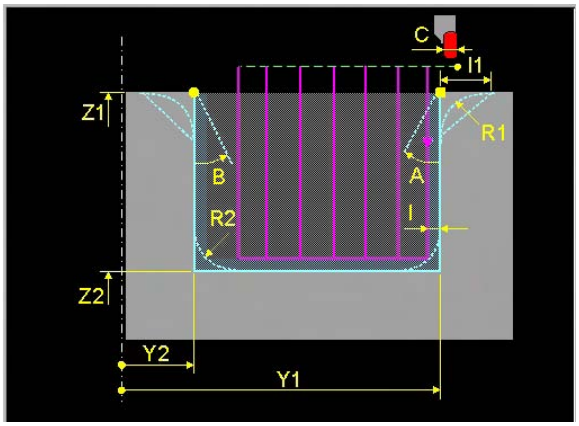
Zugehörige Funktionen

G833 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

Schlichten geht von Y1/Z1 zur Y1/Z2.
Werkzeugorientierung darf nur 5, 6 oder 7 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.9 G842 Einstechen axial




```
G    Einstich axial
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Schneidenbreite
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
I    Schlichten
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
```

```
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Y1, mit der Zustellbreite, bis Y2 erreicht ist
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z2= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Meißelbreite	Breite des Werkzeugs. Die Zustellbreite ist C minus zwei mal dem Schneidenradius
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Y1=)
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Y2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.
I	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius, I=0

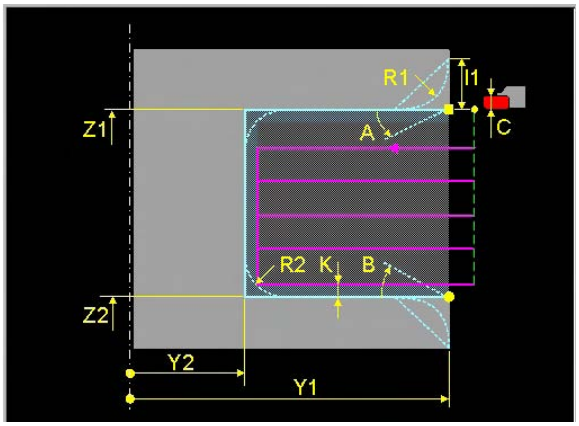
Zugehörige Funktionen

G846 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

Erst wird zerspant, danach wird noch geschlichtet.
Werkzeugorientierung darf nur 5, 6 oder 7 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.10 G843 Einstechen radial




```
G    Einstich radial
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Schneidenbreite
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
K    Schlichten
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
```

Y	Startpunkt.	Empfohlener Wert: Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Y und geht bis Y2.
Z	Startpunkt.	Empfohlener Wert: Sicherheitsabstand zu Z2= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Z2=, mit der Zustellbreite, bis Z1= erreicht ist.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Meißelbreite	Breite des Werkzeugs. Die Zustellbreite ist C minus zwei mal dem Schneidenradius
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Z1=)
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Z2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.
K	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius, K=0

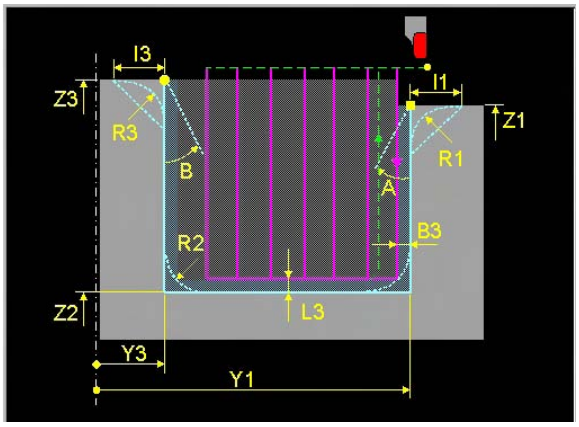
Zugehörige Funktionen

G847 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

Erst wird zerspant, danach wird noch geschlichtet.
Werkzeugorientierung darf nur 3, 4 oder 5 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.11 G844 Einstechen universal axial schruppen




```
G    Einstich axial universal
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
R2=  Radius 2
Z2=  Nutengrund
Y3=  Konturendpunkt
Z3=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
I3=  Fasenlänge 3
R1=  Radius 1
R3=  Radius 3
```

```
B3=  Schlichtaufmaß
L3=  Schlichtaufmaß
I7=  Schlichten 0=nein 1=ja
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y, Z	Startpunkt des Einstechzyklus.
Y1=, Z1=	Konturanfangspunkt.
Z2=	Konturboden.
Y3=, Z3=	Konturendpunkt. Falls Z3 nicht programmiert dann (Z3=Z1)
A	Winkel (0-89^0) am Anfangspunkt. (Y1, Z1)
B	Winkel (0-89^0) am Endpunkt. (Y3, Z3)
I1=	Fasenlänge am Anfang. (Y1, Z1)
I3=	Fasenlänge am Ende. (Y3, Z3)
R1=	Rundung am Anfang. (Y1, Z1)
R2=	Rundung beidseitig am Einstichboden.
R3=	Rundung am Ende.(Y3, Z3)
B3=	Schlichtaufmaß entlang die Z-Achse
L3=	Schlichtaufmaß entlang die Y-Achse
I7=	Anschließend Einstich schlichten: 0=Nein 1=Ja

Grundstellungen: A=0, B=0, I1=0, R1=0, I3=0, R3=0, R2=0, I7=0, B3=0, L3=0

Zugehörige Funktionen: G848 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

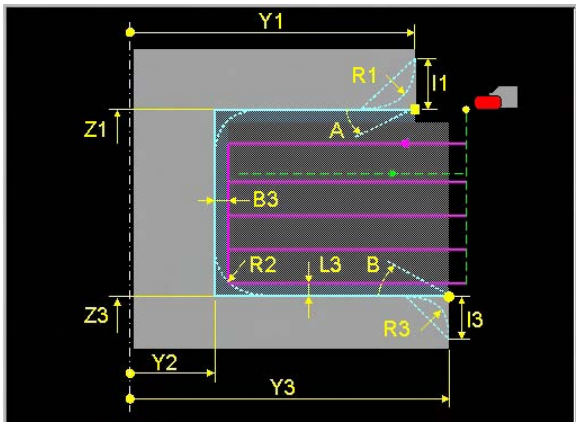
Erst wird die Nute gestochen (schruppen) danach wird die Nutwand und -Boden, abhängig von I7, geschlichtet.
Die Wz-Breite C6 wird aus der Wz-Tabelle entnommen. Eine Fehlermeldung erfolgt, wenn keine Wz-Breite vorhanden ist.
Die Einstech-Verschiebung ist (C6 – 2xC). Maximale Verschiebung ist C6
Wz-Orientierung (O):
- ist in die Wz-Tabelle abgelegt
- mit der Funktion G302 kann die Wz-Orientierung im Programm überschrieben werden
- wenn keine Wz-Orientierung bekannt ist, dann wird diese aus dem Zyklus (Bearbeitungsrichtung) vorgegeben.

Am Ende des Einstichs, hebt das Einstichwerkzeug unter 45^0 ab und zieht um 0.5mm von der Nutwand zurück

Bemerkung:

Beachten Sie, dass der Wz-Orientierung die Wz-Schneidenlage entspricht: Linke/Rechte- Seite oder Innen /Außen- Seite !

19.13.12 G845 Einstechen universal radial schruppen




```
G    Einstich radial universal
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Nutengrund
R2=  Radius 2
Y3=  Konturendpunkt
Z3=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
I3=  Fasenlänge 3
R1=  Radius 1
R3=  Radius 3
```

```
B3=  Schlichtaufmaß
L3=  Schlichtaufmaß
I7=  Schlichten 0=nein 1=ja
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y, Z	Startpunkt des Einstechzyklus
Y1=, Z1=	Konturanfangspunkt.
Y2=	Konturboden-Tiefe.
Y3=, Z3=	Konturendpunkt. Falls Y3 nicht programmiert dann (Y3=Y1)
A	Winkel (0-89^0) am Anfangspunkt. (Y1, Z1)
B	Winkel (0-89^0) am Endpunkt. (Y3, Z3)
I1=	Fasenlänge am Anfang. (Y1, Z1)
I3=	Fasenlänge am Ende. (Y3, Z3)
R1=	Rundung am Anfang. (Y1, Z1)
R2=	Rundung beidseitig am Einstich-Boden.
R3=	Rundung am Ende(Y3, Z3)
B3=	Schlichtaufmaß entlang die Z-Achse
L3=	Schlichtaufmaß entlang die Y-Achse
I7=	Anschließend Einstich schlichten: 0=Nein 1=Ja

Grundstellungen: A=0, B=0, I1=0, R1=0, I3=0, R3=0, R2=0, I7=0, B3=0, L3=0

Zugehörige Funktionen: G849 für das Schlichten

Hinweise und Verwendung

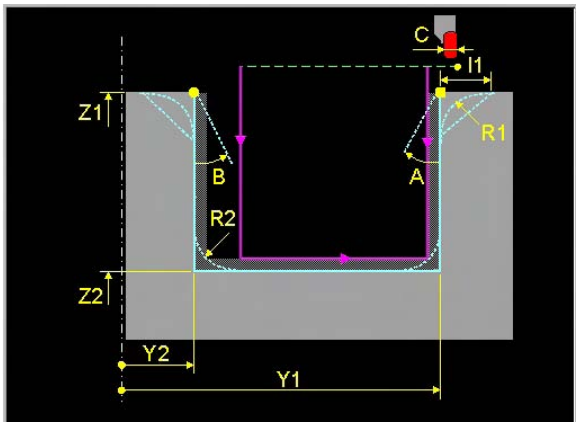
Erst wird Nute gestochen (schruppen) danach wird die Nutwand und -Boden, abhängig von I7, geschlichtet.
Die Wz-Breite C6 wird aus der Wz-Tabelle entnommen. Eine Fehlermeldung erfolgt, wenn keine Wz-Breite vorhanden ist.
Die Einstech-Verschiebung ist (C6 – 2xC). Maximale Verschiebung ist C6
Wz-Orientierung (O):
- ist in die Wz-Tabelle abgelegt
-.mit der Funktion G302 kann die Wz-Orientierung im Programm überschrieben werden
- wenn keine Wz-Orientierung bekannt ist, dann wird diese aus dem Zyklus (Bearbeitungsrichtung) vorgegeben.

Am Ende des Einstichs, hebt das Einstichwerkzeug unter 45^0 ab und zieht um 0.5mm von der Nutwand zurück

Bemerkung:

Beachten Sie, dass die Wz-Orientierung der Wz-Schneidenlage entspricht: Linke/Rechte- Seite oder Innen /Außen- Seite !

19.13.13 G846 Einstechen axial, schlichten




```
G    Einstich axial schlichten
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Schneidenbreite
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Y und geht bis Y2.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z1= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Ausräumbearbeitung. Die Ausräumbearbeitung startet bei Z2= und geht bis Z1=.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Meißelbreite	Breite des Werkzeugs. Die Zustellbreite ist C minus zwei mal der Eckenradius
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Y1=)
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Y2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.
I	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius, I=0

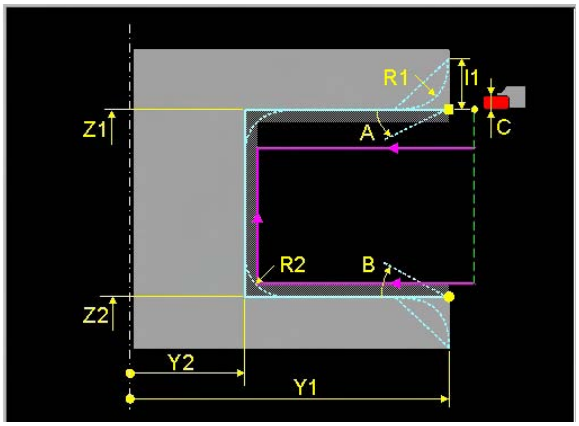
Zugehörige Funktionen

G842 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

Schlichten geht von Y1/Z1 zur Y1/Z2.
Werkzeugorientierung darf nur 5, 6 oder 7 sein.
Die Werkzeugbahn wird für den Schneidenradius korrigiert.

19.13.14 G847 Einstechen radial, schlichten




```
G    Einstich radial schlichten
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
C    Schneidenbreite
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
R1=  Radius 1
R2=  Radius 2
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Y1= Position des Werkzeuges in radialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung. Die Schlichtbearbeitung startet bei Y und geht bis Y2.
Z	Startpunkt.	Sicherheitsabstand zu Z2= Position des Werkzeuges in axialer Richtung. Dieser Position ist der Startpunkt der Schlichtbearbeitung.
Y1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z1=	Konturanfangspunkt	Anfangspunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Y2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
Z2=	Konturendpunkt	Endpunkt der zu bearbeitenden Kontur.
C	Meißelbreite	Breite des Werkzeugs. Die Zustellbreite ist C minus zwei mal der Eckenradius
A	Winkel	Winkel (>0) bei Konturanfangspunkt. (Z1=)
B	Winkel	Winkel (>0) bei Konturendpunkt. (Z2=)
I1=	Fasenlänge	Fasenlänge bei Anfang und Ende der Kontur. Nur I1= oder R1= dürfen programmiert werden.
R1=	Rundung	Abrundung bei Anfang und Ende der Kontur.
R2=	Rundung	Abrundung unter im Kontur.
K	Schlichtaufmaß	

Grundstellungen

A=0, B=0, I1=0, R1=0, R2= Werkzeugschneidenradius, K=0

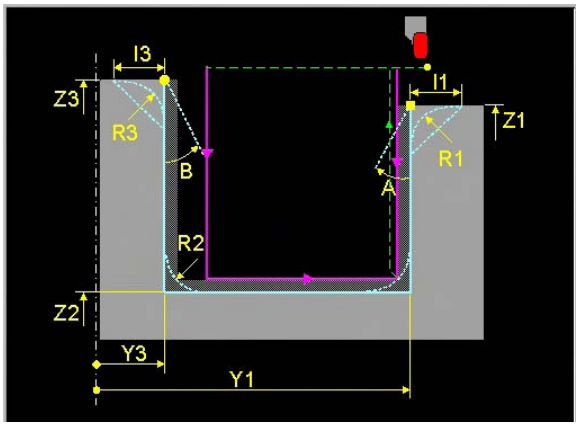
Zugehörige Funktionen

G843 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

Schlichten geht von Y1/Z2 zur Y1/Z1.
Werkzeugorientierung darf nur 3, 4 oder 5 sein.

19.13.15 G848 Einstechen universal axial, schlichten




```
G    Einstich axial schlichten univ.
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
R2=  Radius 2
Z2=  Nutengrund
Y3=  Konturendpunkt
Z3=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
I3=  Fasenlänge 3
R1=  Radius 1
R3=  Radius 3
```

```
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y,Z	Startpunkt des Einstechzyklus.
Y1=,Z1=	Konturanfangspunkt.
Z2=	Konturboden.
Y3=,Z3=	Konturendpunkt. Falls Z3 nicht programmiert dann (Z3=Z1)
A	Winkel (0-89^0) am Anfangspunkt. (Y1,Z1)
B	Winkel (0-89^0) am Endpunkt. (Y3,Z3)
I1=	Fasenlänge am Anfang. (Y1,Z1)
I3=	Fasenlänge am Ende. (Y3,Z3)
R1=	Rundung am Anfang. (Y1,Z1)
R2=	Rundung beidseitig am Einstich-Boden.
R3=	Rundung am Ende. (Y3,Z3)

Grundstellungen: A=0, B=0, I1=0, R1=0, I3=0, R3=0, R2=0,

Zugehörige Funktionen: G844 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

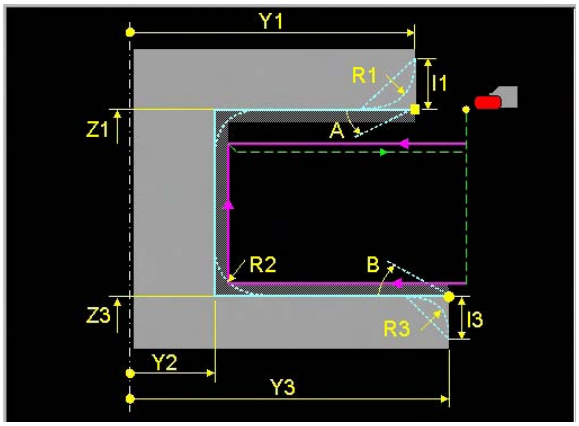
Erst wird die überliegende Nutwand geschlichtet, danach wird die anliegende Nutwand und der Nutboden anschliessend geschlichtet.
Die Wz-Breite C6 wird aus der Wz-Tabelle entnommen. Eine Fehlermeldung erfolgt, wenn keine Wz-Breite vorhanden ist.
Wz-Orientierung (O):
- ist in die Wz-Tabelle abgelegt
-.mit der Funktion G302 kann die Wz-Orientierung im Programm überschrieben werden
- wenn keine Wz-Orientierung bekannt ist, dann wird diese aus dem Zyklus (Bearbeitungsrichtung) vorgegeben.

Am Ende des Einstichs, hebt das Einstichwerkzeug unter 45^0 ab und zieht um 0.5mm von der Nutwand zurück

Bemerkung:

Beachten Sie, dass die Wz-Orientierung der Wz-Schneindelage entspricht: Linke/Rechte- Seite oder Innen /Außen- Seite !

19.13.16 G849 Einstechen universal radial, schlichten




```
G    Einstich radial schlichten univ.
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Nutengrund
R2=  Radius 2
Y3=  Konturendpunkt
Z3=  Konturendpunkt
A    Winkel 1
B    Winkel 2
I1=  Fasenlänge 1
I3=  Fasenlänge 3
R1=  Radius 1
R3=  Radius 3
```

```
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y,Z	Startpunkt des Einstechzyklus
Y1=,Z1=	Konturanfangspunkt.
Y2=	Konturboden.
Y3=,Z3=	Konturendpunk. Falls Y3 nicht programmiert dann (Y3=Y1)
A	Winkel (0-89^0) am Anfangspunkt. (Y1,Z1)
B	Winkel (0-89^0) am Endpunkt. (Y3,Z3)
I1=	Fasenlänge am Anfang. (Y1,Z1)
I3=	Fasenlänge am Ende. (Y3,Z3)
R1=	Rundung am Anfang. (Y1,Z1)
R2=	Rundung beidseitig am Einstich-Boden.
R3=	Rundung am Ende. (Y3,Z3)

Grundstellungen: A=0, B=0, I1=0, R1=0, I3=0, R3=0, R2=0

Zugehörige Funktionen: G845 für das Schruppen

Hinweise und Verwendung

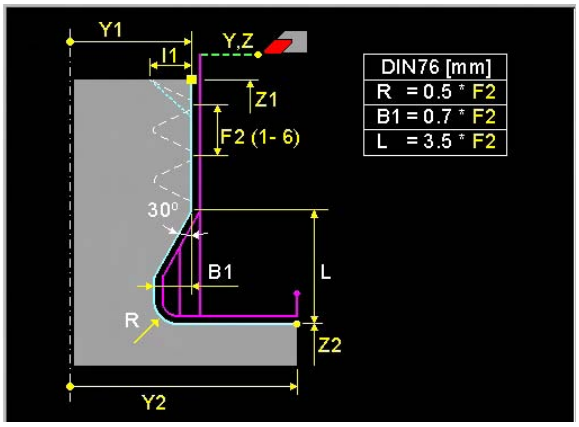
Erst wird die überliegende Nutwand geschlichtet, danach wird die anliegende Nutwand und der Nutboden anschliessend geschlichtet.
Die Wz-Breite C6 wird aus der Wz-Tabelle entnommen. Eine Fehlermeldung erfolgt, wenn keine Wz-Breite vorhanden ist.
Wz-Orientierung (O):
- ist in die Wz-Tabelle abgelegt
-.mit der Funktion G302 O kann die Wz-Orientierung im Programm überschrieben werden
- wenn keine Wz-Orientierung bekannt ist, dann wird diese aus dem Zyklus (Bearbeitungsrichtung) vorgegeben.

Am Ende des Einstichs, hebt das Einstichwerkzeug unter 45^0 ab und zieht um 0.5mm von der Nutwand zurück

Bemerkung:

Beachten Sie, dass die Wz-Orientierung der Wz-Schneidenlage entspricht: Linke/Rechte- Seite oder Innen /Außen- Seite !

19.13.17 G850 Freistich DIN76




```
G    Gewindefreistich (DIN 76)
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
F2=  Gewindesteigung
I1=  Fasenlänge 1
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y,Z Startpunkt des Freistichzyklus.
Y1=,Z1= Konturanfangspunkt
Y2=,Z2= Konturendpunkt.
F2= Gewindesteigung (1-6)
I1= Faselänge

Grundstellungen

I1=0

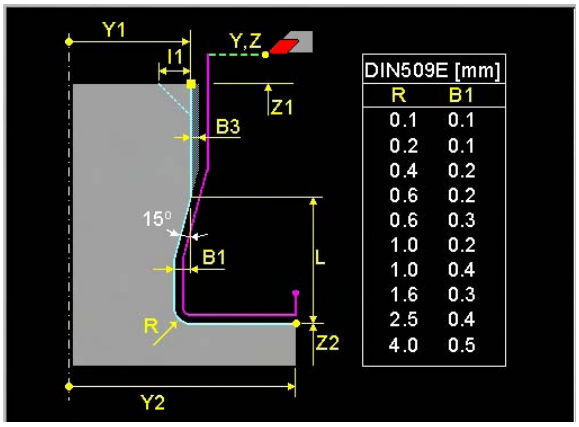
Hinweise und Verwendung

Freistichkontur mit den Elementen: Fase (Optional), Zylinder, Freistichform und Planfläche auf eine vorgefertigte Form.
Es können nur Freistiche nach DIN-Norm programmiert werden.

Freistichform (DIN):
- Länge ist F2 x 0.7
- Tiefe ist F2 x 0.7
- Radius ist F2 x 0.5
- Winkel ist 30° fest

Ablauf:
- Anlauf achsparallel vom Startpunkt (Y,Z) zum Konturangfangspunkt (Y1,Z1)
- Schrubbewegung der Freistichkontur zum Konturendpunkt (Y2,Z2).
  Abhängig von der Gewindesteigung F2, wird die Freistichform in mehreren Schnitten gefertigt.
- Nachschneiden der kompletten Freistichkontur
- Am Endpunkt zieht die Z-Achse um 0.1 mm von der Kontur frei

19.13.18 G851 Freistich DIN 509 E




```
G    Freistich (DIN 509 E)
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
R    Radius
B1=  Freistichtiefe
L    Freistichlänge
B3=  Schleifaufmaß
I1=  Fasenlänge 1
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y,Z	Startpunkt des Freistichzyklus.
Y1=,Z1=	Konturanfangspunkt
Y2=,Z2=	Konturendpunkt
R	Radius der Freistichform
B1=	Freistichtiefe
L	Freistichlänge
B3=	Schleifaufmass
I1=	Faselänge 1

Grundstellungen

I1=0

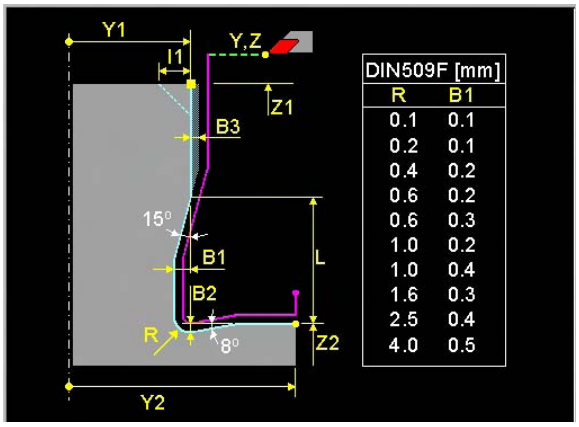
Hinweise und Verwendung

Freistichkontur mit den Elementen: Fase (optional), Zylinder, Freistichform und Planfläche auf eine vorgefertigte Form.
Es können sowohl Freistiche nach DIN-Norm oder Freiform programmiert werden.

Freistichform:
- Bei der DIN-Norm sind die Werte für Tiefe (B1) und Radius (R) aus der Tabelle zu entnehmen. Bei einer Freiform sind (B1) und (R) frei programmierbar.
- Länge (L) wird aus (B1) und (R) berechnet
- Winkel ist 15° fest

Ablauf:
- Anlauf achsparallel vom Startpunkt (Y,Z) zum Konturanfangspunkt (Y1,Z1)
- Schrubbbewegung der Freistichkontur zum Konturendpunkt (Y2,Z2).
- Nachschneiden der kompletten Freistichkontur
- Am Endpunkt zieht die Z-Achse um 0.1 mm von der Kontur frei

19.13.19 G852 Freistich DIN 509 F




```
G    Freistich (DIN 509 F)
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Konturanfangspunkt
Z1=  Konturanfangspunkt
Y2=  Konturendpunkt
Z2=  Konturendpunkt
R    Radius
B1=  Freistichtiefe
L    Freistichlänge
B2=  Freistichtiefe
B3=  Schleifaufmaß
I1=  Fasenlänge 1
S1=  Schnittgeschwindigkeit/Drehzahl
F    Vorschub
```

Y,Z	Startpunkt des Freistichzyklus.
Y1=,Z1=	Konturanfangspunkt
Y2=,Z2=	Konturendpunkt
R	Radius der Freistichform
B1=	Freistichtiefe
L	Freistichlänge
B2=	Freisitchtiefe
B3=	Schleifaufmass
I1=	Faselänge 1

Grundstellungen

I1=0

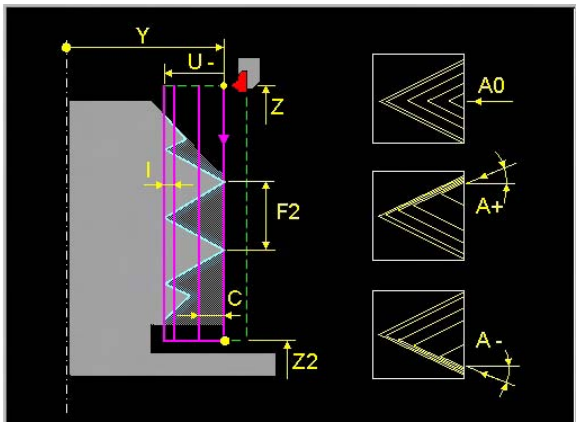
Hinweise und Verwendung

Freistichkontur mit den Elementen: Fase (optional), Zylinder, Freistichform und Planfläche auf eine vorgefertigte Form.
Es können sowohl Freistiche nach DIN-Norm oder Freiform programmiert werden.

Freistichform:
- Bei der DIN-Norm sind die Werte für Tiefe (B1) und Radius (R) aus der Tabelle zu entnehmen. Bei einer Freiform sind (B1) und (R) frei programmierbar.
- Länge (L) und Freistichtiefe (B2) werden aus (B1) und (R) berechnet
- Winkel ist 15° fest

Ablauf:
- Anlauf achsparallel vom Startpunkt (Y,Z) zum Konturanfangspunkt (Y1,Z1)
- Schrubbbewegung der Freistichkontur zum Konturendpunkt (Y2,Z2).
- Nachschneiden der kompletten Freistichkontur
- Am Endpunkt zieht die Z-Achse um 0.1 mm von der Kontur frei

19.13.20 G861 Gewindeschneiden Längs




```
G    Gewindeschneiden Längs
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Z2=  Endpunkt Gewinde
C    Zustelltiefe
U    Gewindetiefe
A    Zustellwinkel
I    Restschnitttiefe
K1=  Anzahl der Gewindegänge
F2=  Gewindesteigung
I1=  0=Aufteilung 1=Einzelschnitt
S1=  Spindeldrehzahl
```

Y,Z Startpunkt des Gewindezyklus.

Z2= Endpunkt Gewinde. Am Endpunkt wird unter 90º auf (Y) zurückgezogen und im Eilgang zurück nach (Z) gefahren

C Zustelltiefe ist berechnet aus: Zustellwinkel (A), Gewindetiefe (U) und letzter Schnitt (I). Minimaler Zustellwert: 0.002

U Gewindetiefe (+/- U) wird berechnet aus der Gewindesteigung (F2):
Außengewinde U = - 0.6495 x F2; Innengewinde U = 0.6403 x F2
U –999: Außengewinde mit Berechnung
U 999: Innengewinde mit Berechnung

A Zustellwinkel - 45º < A < 45º ; Zustellung entlang die Gewindeflanke.
A = 0º ; Zustellung nur in Y-Richtung

I Restschnitttiefe. Aufmass auf Gewindetiefe.

K1= Anzahl der Gewindegänge 1 < K1= < 99

F2= Gewindesteigung in mm/Umdrehung.

I1= Schnittvorgang 0= mit Schnittaufteilung 1= Einzelschnitt auf Gewindetiefe

S1= Drehzahl in Umdr./Min

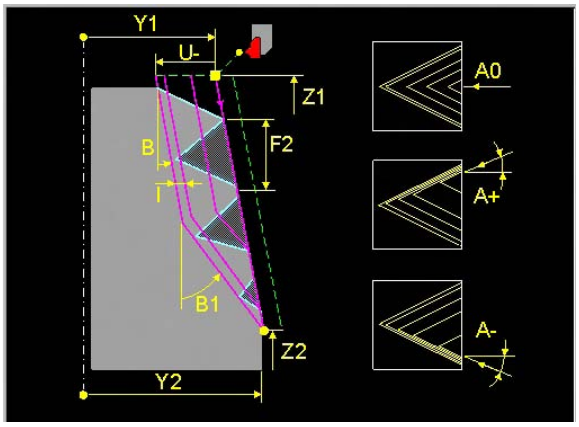
Grundstellungen

U= -999, A=28º, I=0.010, K1=1, I1=0,

Hinweise und Verwendung

- Der Drehtisch muss in Drehzahl (G97) programmiert sein.
- Beachten Sie die maximale Vorschubgeschwindigkeit (F2xS1=).
- Vorschub- und Spindeldrehzahl-Override sind während Gewindeschneiden nicht wirksam.
- Die Drehtischgeschwindigkeit ist während Gewindeschneiden fest.
- Ein Gewindeschnitt kann unterbrochen werden jedoch hält am Ende der Gewindeschnitt an.
- Beachten Sie die Drehrichtung (M1=3 oder 4) und die Wz-Orientierung (O)
- Der Rückzugabstand ist 1 mm

19.13.21 G862 Gewindeschneiden, Kegel




```
G    Gewindeschneiden Kegel
Y    Startpunkt
Z    Startpunkt
Y1=  Anfangspunkt Gewinde
Z1=  Anfangspunkt Gewinde
Y2=  Endpunkt Gewinde
Z2=  Endpunkt Gewinde
C    Zustelltiefe
U    Gewindetiefe
A    Zustellwinkel
B    Kegelwinkel
B1=  Auslaufwinkel
I    Restschnitttiefe
K1=  Anzahl der Gewindegänge
F2=  Gewindesteigung
```

```
I1=  0=Aufteilung 1=Einzelschnitt
S1=  Spindeldrehzahl
```

Y,Z	Startpunkt des Gewindezyklus.
Y1=,Z1=	Anfangpunkt Gewinde Wenn (Y1=) nicht programmiert ist, muss (Y2=) und (B) programmiert sein.
Y2=	Endpunkt Gewinde. Wenn (Y2=) nicht programmiert ist, muss (Y1=) und (B) programmiert sein.
Z2=	Endpunkt Gewinde. Am Endpunkt wird unter 90º auf (Y) zurückgezogen und im Eilgang zurück nach (Z) gefahren
C	Zustelltiefe ist berechnet aus: Zustellwinkel (A), Gewindetiefe (U) und Restschnitttiefe (I)
U	Gewindetiefe (+/-U) wird berechnet aus Gewindesteigung (F2): Außengewinde U = - 0.6495 x F2; Innengewinde U = 0.6403 x F2) U –999: Außengewinde mit Berechnung U 999: Innengewinde mit Berechnung
A	Zustellwinkel: - 45º < A < 45º Zustellung entlang die Gewindeflanke. A=0º, Zustellung nur in Y-Richtung
B	Kegelwinkel-Lage in Bezug zur Längsachse (-45º < B < 45º). (B,Y1=) oder B,Y2=) muss programmiert sein.
B1=	Auslaufwinkel am Gewinde-Ende (0º < B1= < 90º)
I	Restschnitttiefe Aufmass auf Gewindetiefe
K1=	Anzahl der Gewindegänge (1 < K1= < 99)
F2=	Gewindesteigung in mm/Umdrehung.
I1=	Schnittvorgang: 0= mit Schnittaufteilung 1= Einzelschnitt auf Gewindetiefe
S1=	Drehzahl in Umdr./min (G97)

Grundstellungen

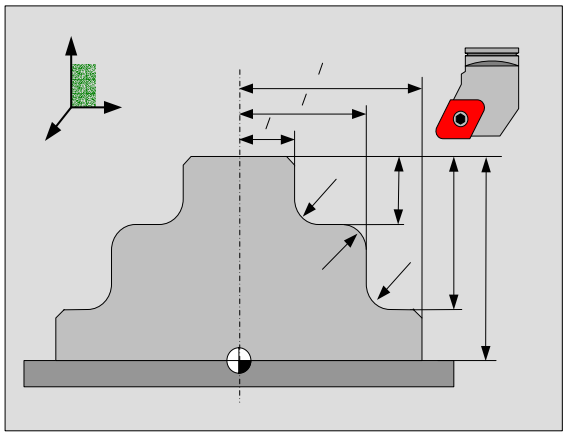
U= - 999, A=28º, B1=90º, I=0.010, K1=1, I1=0

Hinweise und Verwendung (siehe G861)

Beispiel 1:

Programmbeispiel	Beschreibung
N9999	
N1 G17	Ebene für das Fräsen setzen. Längenkompensation in Z-Richtung.
N2 G37	Fräsbetrieb
N3 M54	Kopf steht in Z-Richtung
N4 T1 M6	Fräswerkzeug einwechseln
N5 S1000 F1000 M3	Spindel starten
N...	(Fräsen)
N100 G17 Z1=1 Y1=2	Ebene für das Drehen setzen. Hauptachse 1 ist Z, Hauptachse 2 ist Y. Radiuskorrektur in ZY Ebene.
N101 G36	Drehbetrieb
N102 T7 M6	Werkzeug einwechseln
N103 S1=100 M1=3	Drehtisch für endlos drehen starten
N104 G0 X0 Y100 Z100	Drehwerkzeug positionieren
N105 G822	Zyklen Zerspanen längs starten
N...	(Drehen)
N200 G17	Ebene für das Fräsen setzen. Längenkompensation in Z-Richtung
N201 G37	Fräsbetrieb
N203 T1 M6	Fräswerkzeug einwechseln
N204 S1000 M3	Spindel starten
N205	(Fräsen)
N300 M30	Programmende

Beispiel 2:Werkstückzeichnung Beispiel 2



Programmbeispiel	Beschreibung
N9999	
N1 G17	Ebene für das Fräsen setzen. Längenkompensation in Z-Richtung.
N2 G37	Fräsbetrieb
N3 G54 I1 Z8	Kopf steht in Z-Richtung
N4 G36	Fräswerkzeug einwechseln
N5 M54	Spindel starten
N6 G17 Z1=1 Y1=2	Ebene für das Drehen setzen. Hauptachse 1 ist Z, Hauptachse 2 ist Y. Radiuskorrektur in ZY Ebene.
N7 G195 X-1 Y-1 Z1 I2 J12 K-11.	Grafik Fenster setzen
N8 G199 X0 Y0 Z0 B4 C2	Anfang Material Grafikkonturbeschreibung. B4 heißt selbst zeichnen.
N9 G198 I1=14 X0 Y8 Z0	N9 Anfang Konturbeschreibung. I1=14 ist Farbe Hell Blau
N10 G2 X0 Y8 I0 J0	Oberer Kreis des Zylinders.
N11 G1 X0 Y8 Z-8	Linie
N12 G2 X0 Y8 I0 J0	Unterer Kreis des Zylinders.
N13	Grafik-Konturbeschreibungsende
N14 T1 M6 (L100 R5 C0.3 Q3=800)	Drehwerkzeug einwechseln (Länge, Radius, Eckenradius und Typ)
N15 S1=1000 M1=3	Drehtisch für endlos drehen starten
N16 G0 X0 Y8 Z3 F1000	Drehwerkzeug positionieren
N17	(Schruppen)
N18 G823 Y8 Z0.3 Y1=8 Z1=-3 Y2=2 Z2=0 I1=0.5 R2=0.5 C0.2	G823 Zykus Zerspanen plan starten. Oberen Teil drehen
N19 G823 Y8 Z-2.7 Y1=8 Z1=-6 Y2=5 Z2=-3 R1=0.5 I2=0.5 R2=0.5 C0.2	G823 Zyklus Zerspanen plan starten. Unteren Teil drehen
N20	(Schlichten)
N21 G827 Y8 Z-6.7 Y1=8 Z1=-6 Y2=5 Z2=-3 R1=0.5 I2=0.5 R2=0.5	G827 Zyklus Zerspanen plan schlichten starten. Unteren Teil schlichten
N22 G827 Y8 Z-2.7 Y1=8 Z1=-3 Y2=2 Z2=0 I1=0.5 R2=0.5	G827 Zyklus Zerspanen plan schlichten starten. Oberen Teil Schlichten
N23 G0 Z10	Werkzeug Freifahren
N24 T0 M6	Werkzeug zurücksetzen
N25 G37	Fräsbetrieb
N26 G53	Nullpunktverschiebung deaktivieren
N300 M30	Programmende

19.14 Übersicht erlaubte G-Funktionen im Drehbetrieb

Die meist verwendete G-Funktionen für Drehbetrieb sind in der untenstehenden Tabelle aufgelistet. Für ausführlicher Information der G-Funktionen siehe Steuerungshandbuch.

G-Funktionen Drehbetrieb	Beschreibung	DIN	EasyOperate
G00	Eilgang	X/Y	X/Y
G01	Linearinterpolation	X/Y	X/Y
G02 / G03	Kreisinterpolation	X/Y	X/Y
G04	Verweilzeit		
G14	Wiederholfunktion		
G17 / G18	Bearbeitungsebene	X/Y	X/Y
G22	Makroanruf		
G23	Hauptprogrammanruf		
G25 / G26	Vorschub-Spindeloverride		
G27 / G28	Positionierfunktionen	X/Y	X/Y
G29	Bedingter Sprungbefehl		
G33	Gewindeschneiden	X/Y	X/Y
G36 / G37	Dreh- Frassbetrieb		
G39	Werkzeugaufmaß		
G40-G41 / G42-G43 / G44	Werkzeugradiuskorrektur		
G45 - G50	Messen	X/Y	X/Y
G53 / G54 - G59	Nullpunktverschiebung	X/Y	X/Y
G63 / G64	Geometryberechnungen		
G70 / G71	Maßeinhet Inch/Metric	X/Y	X/Y
G90 / G91	Abs/Incr Programmierung	X/Y	X/Y
G92 / G93	Nullpunktverschiebung	X/Y	X/Y
G94 / G95	Auswahl Voschub Einheit		
G96 / G97	Drehzahl-Schnittgeschwindigkeit		
G98 / G99 G195-G199 / G196-G197 / 198	Grafikfunktionen	X/Y	X/Y
G227/ G228	Unwuchtmonitor		
G300--G351	G-Funktionen für Makros		
G611/G615	Messzyklen		
G691/G692	Unwuchtzyklen		
G822/G823/G826/G827	Zerspanzyklen	Y	Y
G832/G833/G836/G837	Ausdrehzyklen	Y	Y
G842/G843/G846/G847	Einstechzyklen	Y	Y
G844/G845/G848/G849	Einstechzyklen-Universal	Y	Y
G850/G851/G852	Freistichzyklen	Y	Y
G861/G862	Gewindezyklus	Y	Y

20. G64 Komplexe Geometrieberechnungen

20.1 Vereinbarungen zu den Formaten

Es wird angenommen, dass für sämtliche in diesem Anhang aufgeführter Formate die G64-Funktion bereits in einem vorherigen Satz programmiert worden und somit wirksam sind.

Es wird ebenfalls angenommen, dass die XY-Ebene wirksam ist. Sollte eine andere Ebene wirksam sein, müssen die entsprechenden Adressen in den Formaten ersetzt werden.

Um anzugeben, dass bei einem bestimmten Format mehrere Sätze erforderlich sind, erhält der erste Satz die Nummer N1 und werden die darauffolgenden Sätze mit N2, N3 usw. nummeriert. Diese Nummerierung ist nicht obligatorisch, sondern beruht lediglich auf eine Vereinbarung.

In den Formaten wird die Programmierung des Endpunktes mit **X.. Y..** angegeben. Statt dieser Koordinaten können die Polarkoordinaten B2=.. , L2=.. oder ein definierter Punkt P.. verwendet werden.

Manchmal wird die Programmierung des Endpunktes mit [Endpunkt] angegeben. In diesem Fall kann der Endpunkt programmiert werden als wäre die Geometrie nicht eingeschaltet (G63 wirksam), also mit: nur X.. oder nur Y.. oder X.. und Y.. oder B1=.. und X.. oder B1=.. und Y..

In den Formaten wird die Programmierung des Kreismittelpunktes mit I.. J.. angegeben. Statt dieser Koordinaten können die Polarkoordinaten B3=.. , L3=.. verwendet werden.

Die Verwendung eines Hilfspunktes wird mit **X.. Y.. I1=0** angegeben, die Verwendung einer Parallellinie mit **X.. Y.. I1=±..** Statt X.. und Y.. können auch die Polarkoordinaten B2=.. , L2=.. oder ein definierter Punkt P.. verwendet werden. Auch die Verwendung von X1=.. Y1=.. statt X.. Y.. I1=0 ist möglich.
In bestimmten Fällen kann ein Hilfspunkt oder eine Parallellinie verwendet werden. Dies wird mit **X.. Y.. I1=0 oder I1=±..** angegeben.

Manchmal wird ein Hilfspunkt mit **[Hilfspunkt]** angegeben. Alle möglichen Formate für Hilfspunkt können benutzt werden.

Für die Bilder in denen die Formate erläutert werden, gelten folgende Vereinbarungen:

P_0 = einen vom vorherigen Satz bekannten Startpunkt
P_s = ein Hilfspunkt auf einer Geraden oder einer Parallellinie
P_e = ein programmierter Endpunkt
M = ein programmierter Kreismittelpunkt
R = ein programmierter Kreisradius

Viele Definitionen von Geraden werden mit einem Winkel B1=.. oder einem Hilfspunkt Ps auf der Geraden gegeben. In den Bildern wird dies mit {B1=} und {Ps} angegeben. Wenn die Klammern { } fehlen, müssen beide Wörter programmiert werden.

Inhalt dieses Abschnitts

Schnittpunkt
- 1.1 Schnittpunkt Gerade-Gerade
- 1.2 Schnittpunkt Gerade-Gerade als Endpunkt programmiert
- 1.3 Fase am Schnittpunkt Gerade-Gerade
- 1.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade
- 1.5 Rundung zwischen Geraden und Fase
- 1.6 Schnittpunkt Gerade-Kreis
- 1.7 Schnittpunkt Gerade-Kreis als Endpunkt programmiert
- 1.8 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis
- 1.9 Schnittpunkt Kreis-Gerade
- 1.10 Schnittpunkt Kreis-Gerade als Endpunkt programmiert
- 1.11 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade
- 1.12 Schnittpunkt Kreis-Kreis
- 1.13 Schnittpunkt Kreis-Kreis als Endpunkt programmiert
- 1.14 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis

Tangentenpunkt
- 2.1 Tangentenpunktanzeiger (R1=)
- 2.2 Tangentenpunkt Gerade-Kreis
- 2.3 Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis
- 2.4 Tangentenpunkt Kreis-Gerade
- 2.5 Verbindungskreis am Tangentenpunkt Kreis-Gerade
- 2.6 Tangentenpunkt Kreis-Kreis
- 2.7 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Kreis-Kreis

Verbindungskreis zwischen Elementen die sich nicht schneiden/tangieren
- 3.1 Gerade und Kreis
- 3.2 Kreis und Gerade
- 3.3 Zwei Kreise nebeneinander
- 3.4 Ein Kreis innerhalb eines anderen
- 3.5 Konzentrische Kreise

Geometrieberechnungen bei diskontinuierlichen Bewegungen g64
- 4.1 Rundung oder Verbindungskreisanzeiger (K1=)
- 4.2 Rundung mit Schnittpunkten
- 4.3 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade
- 4.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis
- 4.5 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade
- 4.6 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis
- 4.7 Tangierende Geraden (R1=)
- 4.8 Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis oder umgekehrt
- 4.9 Verbindungskreis zwischen einer Geraden und einem Kreis die sich nicht scheiden/tangieren
- 4.10 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen die nebeneinander liegen
- 4.11 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt
- 4.12 Verbindungskreis bei zwei konzentrischen Kreisen

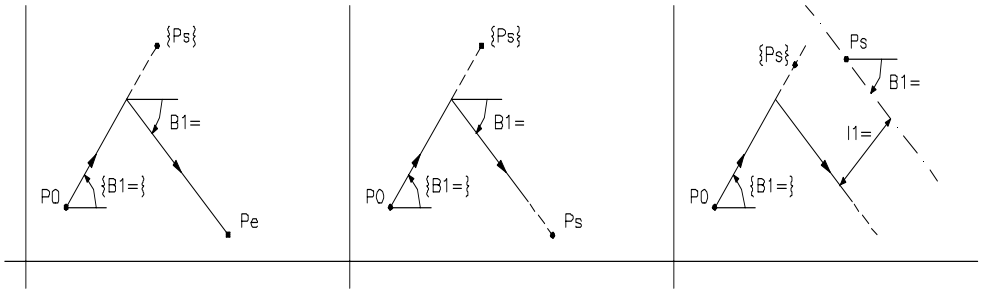
20.2 Schnittpunkt

20.2.1 Schnittpunkt Gerade-Gerade

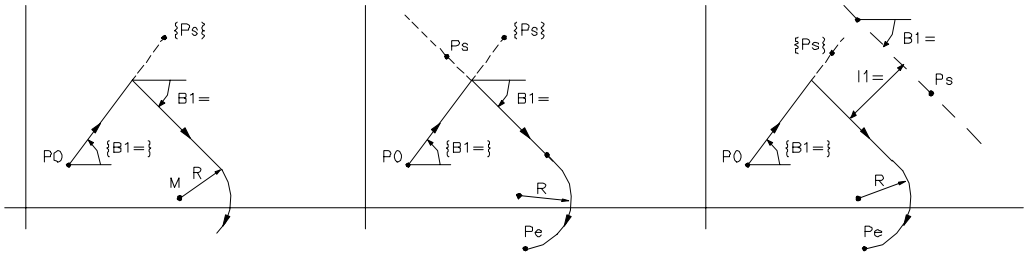
Berechnen des Schnittpunktes zweier Geraden

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

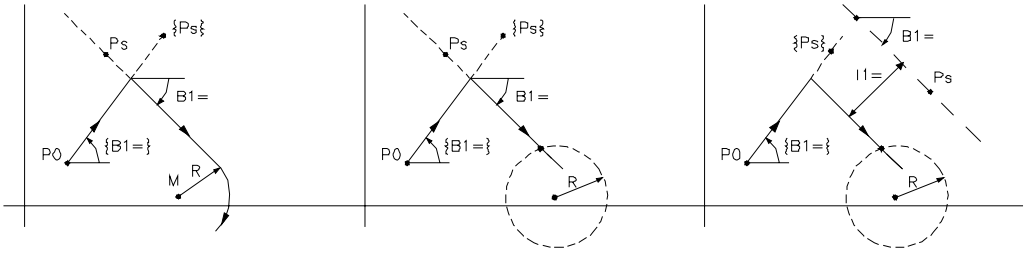
Wenn der Startpunkt für die erste Gerade bekannt ist, so kann die Gerade entweder mit dem Winkel der sie mit der Hauptachse bildet oder mit einem beliebigen Hilfspunkt auf der Geraden definiert werden. Für die zweite Gerade sind mehrere Formate möglich:



N1	G1	B1=..			
N2		B1=..	X..	Y..	
oder					
N1	G1	B1=..			
N2		B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=±..
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2		B1=..	X..	Y..	
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2		B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=±..



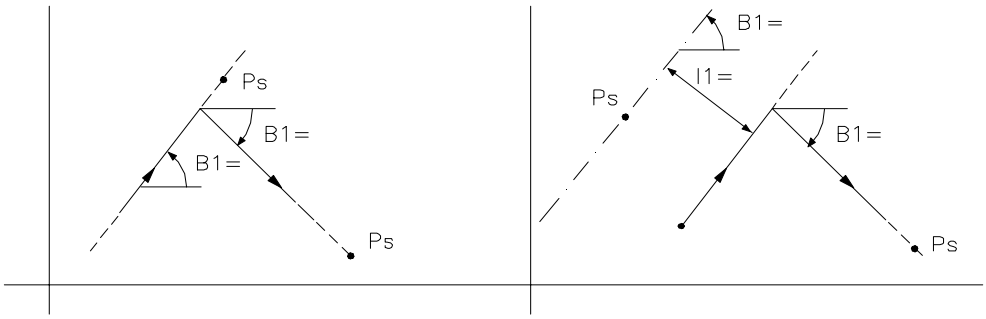
N1	G1	B1=..				
N2			B1=..	R1=0		
oder						
N1	G1	B1=..				
N2		B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=±..	R1=0
oder						
N1	G1	X..	Y..	I1=0		
N2			B1=..	R1=0		
oder						
N1	G1	X..	Y..	I1=0		
N2		B1=..	X..	Y..	I1=0	R1=0



N1	G1	B1=..			
N2		X..	Y..	I1=0	R1=0
oder					
N1	G1	B1=..			
N2		B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=.. J1=1/2
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2		X..	Y..	I1=0	R1=0
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2		B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=.. J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



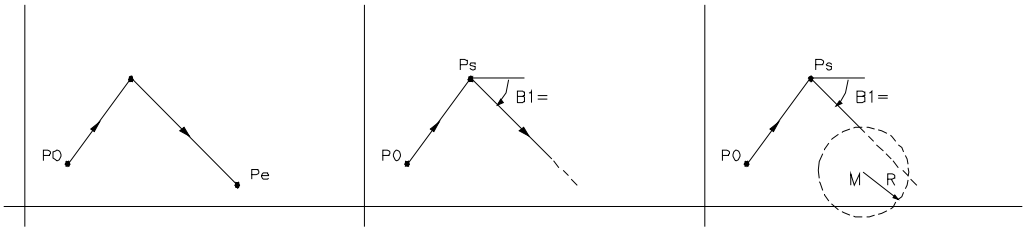
N1	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=..

Der Satz N2 bleibt unverändert.

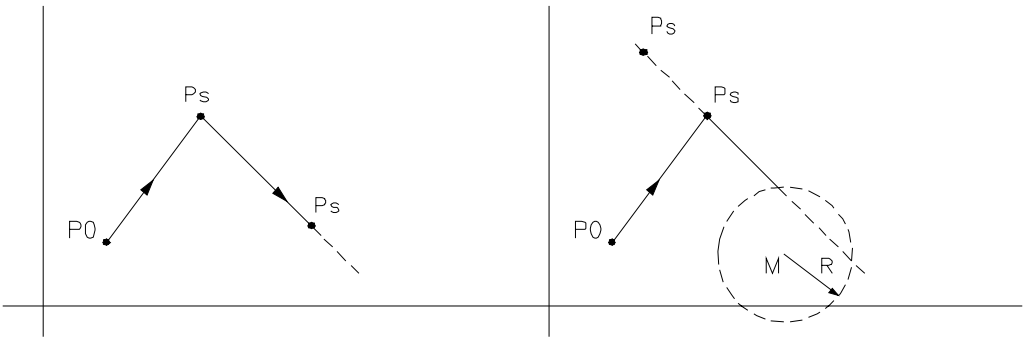
Der Hilfspunkt fällt mit dem Schnittpunkt zusammen

Wenn der Hilfspunkt mit dem Schnittpunkt zusammenfällt, so wird angenommen, dass dieser Punkt der Startpunkt für die nächste Bewegung ist. Es kommen dann einige Formate hinzu, in denen die zweite Gerade mit entweder dem Winkel oder dem Hilfspunkt auf der Geraden programmiert werden kann:

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



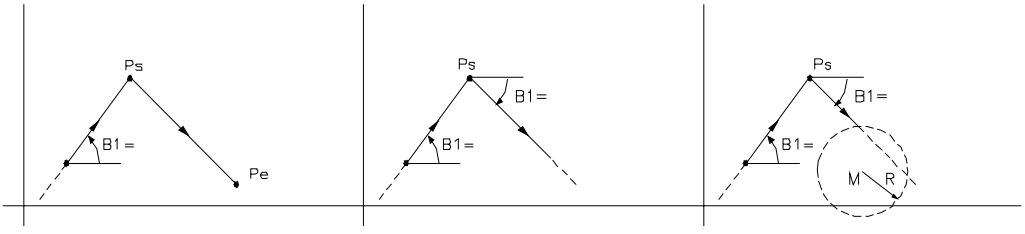
N1 G1 [Hilfspunkt = Schnittpunkt]
N2 X.. Y..
oder
N1 G1 [Hilfspunkt = Schnittpunkt]
N2 B1=..
oder
N1 G1 [Hilfspunkt = Schnittpunkt]
N2 B1=.. J1=1/2



N1 G1 [Hilfspunkt = Schnittpunkt]
N2 X.. Y.. I1=0
oder
N1 G1 [Hilfspunkt = Schnittpunkt]
N2 X.. Y.. I1=0 J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



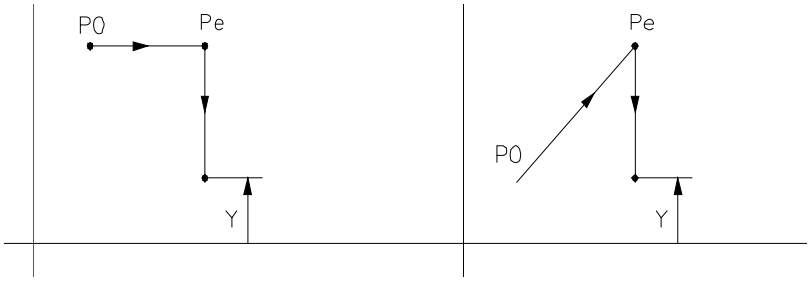
N1 G1 B1=.. [Hilfspunkt = Schnittpunkt]

Der Satz N2 bleibt unverändert.

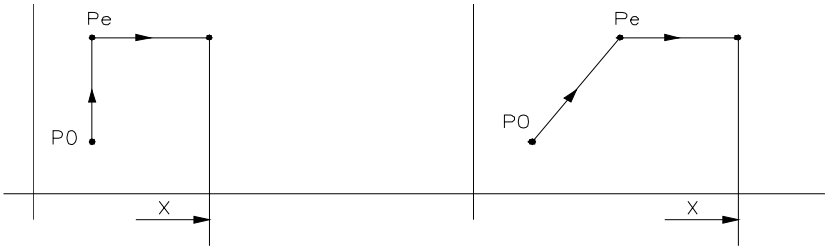
20.2.2 Schnittpunkt Gerade-Gerade als Endpunkt programmiert

Manchmal ist der Schnittpunkt zweier Geraden in der Zeichnung angegeben und kann direkt programmiert werden. Es wird angenommen, dass dieser Punkt der Startpunkt für die nächste Gerade ist. Wenn der Endpunkt mit nur einer Koordinate programmiert ist, so wird die andere Koordinate den vorherigen Sätzen entnommen. Die folgenden zusätzlichen Formate sind möglich:

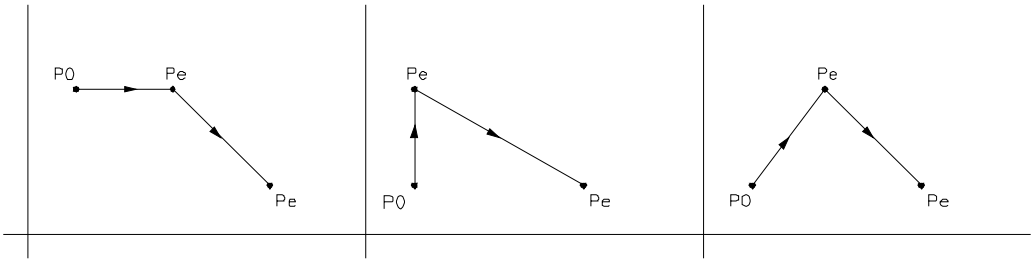
Der Startpunkt von N1 ist bekannt



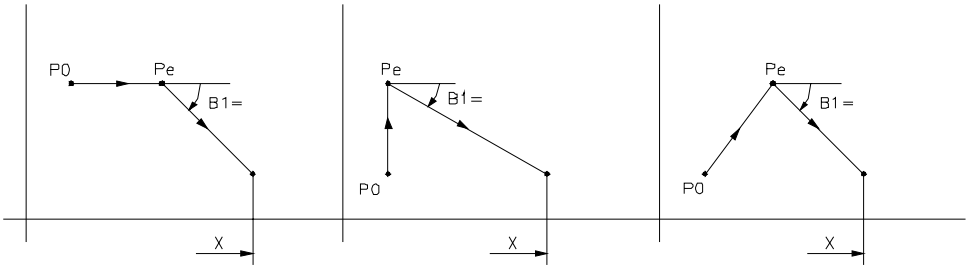
N1	G1	X..	oder	X..	Y..
N2		Y..			



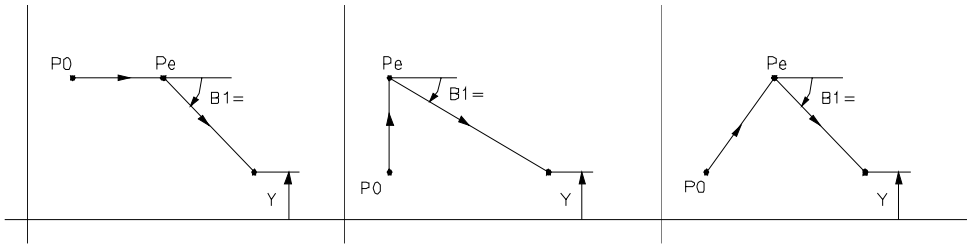
N1	G1	Y..	oder	X..	Y..
N2		X..			



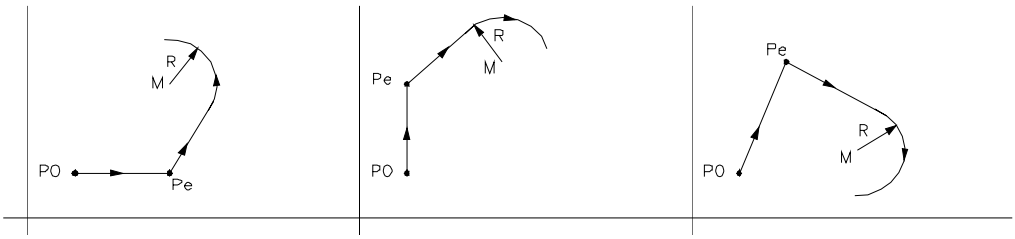
N1	G1	X..	oder	Y..	oder	X.. Y..
N2		X..	Y..			



N1	G1	X..	oder	Y..	oder	X.. Y..
N2		B1=..	X..			



N1 G1 X.. oder Y.. oder X.. Y..
N2 B1=.. Y..

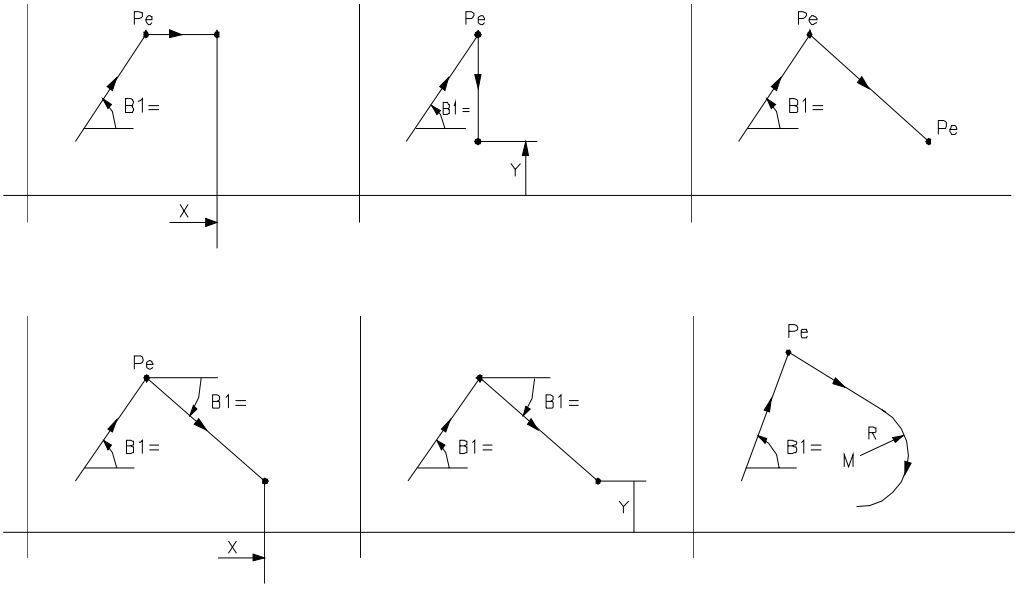


N1 G1 X.. oder Y.. oder X.. Y..
N2 R1=0

Sämtliche im vorherigen Fall aufgeführter Formate zum Errechnen des Schnittpunktes können ebenfalls programmiert werden.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und der Endpunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



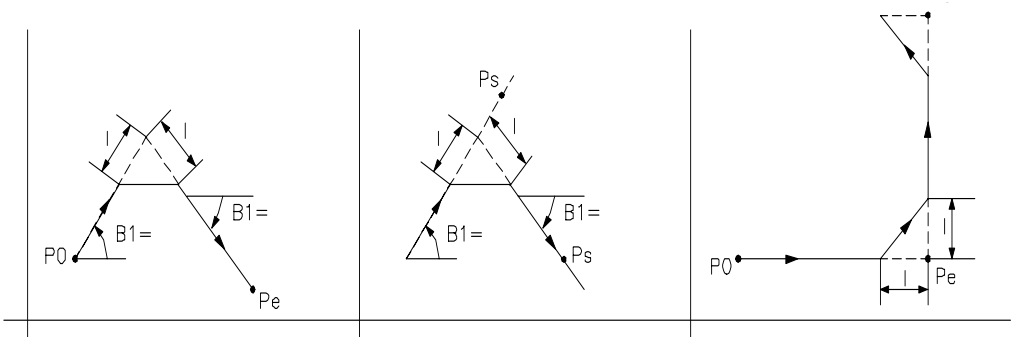
N1 G1 B1=.. X..
oder
N1 G1 B1=.. Y..
oder
N1 G1 B1=.. X.. Y..

Der Satz N2 bleibt unverändert.

20.2.3 Fase am Schnittpunkt Gerade-Gerade

Einfügen einer symmetrischen Fase am Schnittpunkt zweier Geraden.

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1 G1 B1=..
N2 I...
N3 usw.

Für die Formate von Satz N3 siehe Satz N2 in den vorherigen Abschnitten.

Hinweis : Statt der Programmierung von B1=.. im Satz N1 kann ein Hilfspunkt, eine Parallellinie oder ein Endpunkt mit entweder X.. oder Y.. oder X.. und Y.. verwendet werden.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt oder Endpunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

N1 G1 B1=.. X.. Y.. I1=0 oder I1=..
N2 I...
N3 usw.

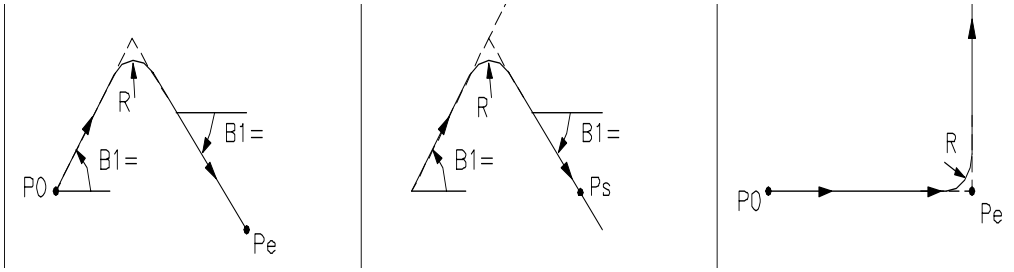
Die Sätze N2 und N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

Hinweis : Statt der Programmierung von B1=.. mit einem Hilfspunkt oder einer Parallellinie im Satz N1 kann ein Endpunkt mit entweder X.. oder Y.. oder X.. und Y.. verwendet werden.

20.2.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade

Einfügen einer Rundung am Schnittpunkt zweier Geraden.

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1	G1	B1=..
N2	G2/G3 R...	
N3	G1	usw.

Hinweis : Statt der Programmierung von B1=.. im Satz N1 kann ein Hilfspunkt, eine Parallellinie oder ein Endpunkt mit entweder X.. oder Y.. oder X.. und Y.. verwendet werden.

Für die Formate von Satz N3 siehe Satz N2 in den vorherigen Abschnitten.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt oder Endpunkt in den Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

N1	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=±..
N2	G2/G3 R...					
N3	G1	usw.				

Hinweis : Statt der Programmierung von B1=.. mit einem Hilfspunkt oder einer Parallellinie im Satz N1 kann ein Endpunkt mit entweder X.. oder Y.. oder X.. und Y.. verwendet werden.

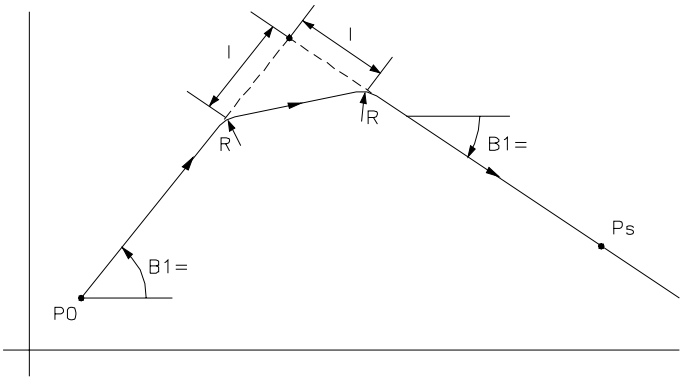
Die Sätze N2 und N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

20.2.5 Rundung zwischen Geraden und Fase

Einfügen einer Rundung zwischen einer Geraden und einer Fase.

In den nachfolgenden Formaten sind beide Rundungen angegeben. Es ist möglich nur eine Rundung einzufügen und die andere wegzulassen.

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1	G1	B1=..
N2	G2/G3	R...
N3	G1	I...
N4	G2/G3	R...
N5	G1	usw.

Hinweis : Statt der Programmierung von B1=.. im Satz N1 kann ein Hilfspunkt, eine Parallellinie oder ein Endpunkt mit entweder X.. oder Y.. oder X.. und Y.. verwendet werden.

Für die Formate von Satz N5 siehe Satz N2 in den vorherigen Abschnitten.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt oder Endpunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

N1	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0	oder	I1=±..
N2	G2/G3	R...					
N3	G1	I...					
N4	G2/G3	R...					
N5	G1	usw.					

Hinweis : Statt der Programmierung von B1=.. mit einem Hilfspunkt oder einer Parallellinie im Satz N1 kann ein Endpunkt mit entweder X.. oder Y.. oder X.. und Y.. verwendet werden.

Für die Formate von Satz N5 siehe Satz N2 in den vorherigen Abschnitten.

20.2.6 Schnittpunkt Gerade-Kreis

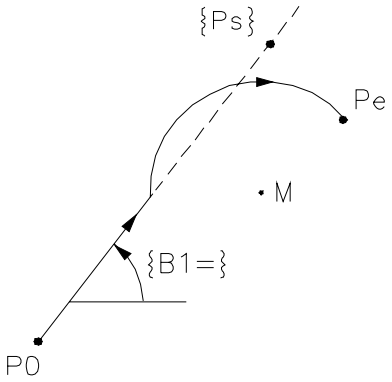
Errechnen des Schnittpunktes einer Geraden und eines Kreises

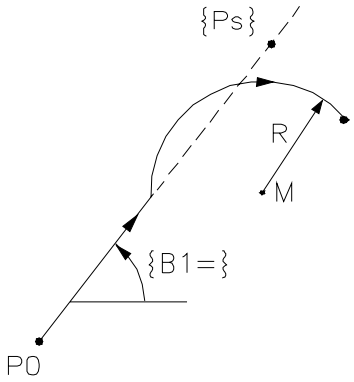
Schnittpunktanzeiger (J1=)

Für eine Beschreibung des Schnittpunktanzeigers sei auf das Kapitel über die Funktion G64, Abschnitt Hinweise und Verwendung verwiesen.

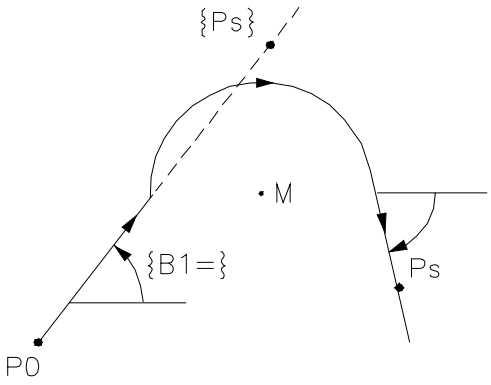
Der Startpunkt von N1 ist bekannt

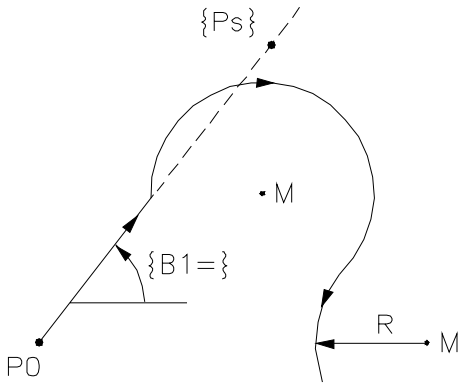
Wenn der Startpunkt für die Gerade bekannt ist, so kann die Gerade entweder mit dem Winkel der sie mit der Hauptachse bildet oder mit einem beliebigen Hilfspunkt auf der Geraden definiert werden. Für den Kreis sind mehrere Formate möglich:



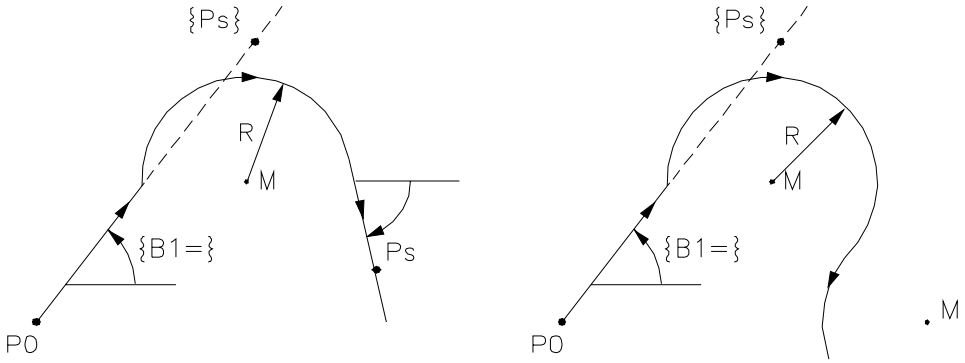


N1	G1	B1=..	J1=1/2		
N2	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G1	B1=..	J1=1/2		
N2	G2/G3	I..	J..	R..	
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	J1=1/2
N2	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	J1=1/2
N2	G2/G3	I..	J..	R..	

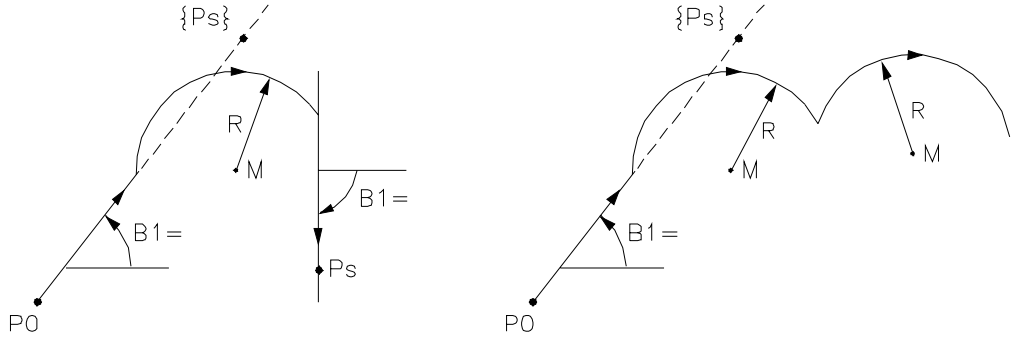




N1	G1	B1=..	J1=1/2		
N2	G2/G3	I..		J..	R1=0
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	J1=1/2
N2	G2/G3	I..	J..	R1=0	



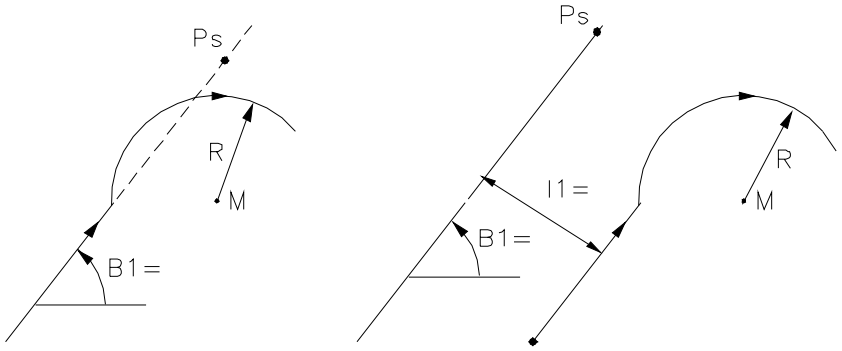
N1	G1		N1	G1	B1=..	J1=1/2
N2		G2/G3	I..	J..	R..	R1=0
oder						
N1		G1	X..	Y..	I1=0	J1=1/2
N2		G2/G3	I..	J..	R..	R1=0



N1	G1	B1=..	J1=1/2		
N2	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	J1=1/2
N2	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



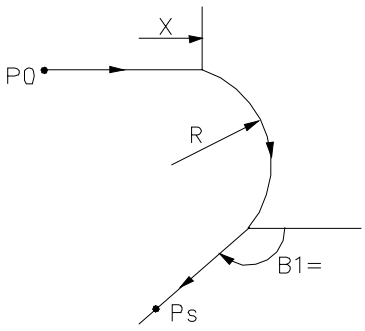
N1	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0	oder	I1=..	J1=1/2

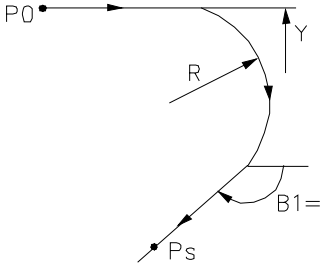
Der Satz N2 bleibt unverändert.

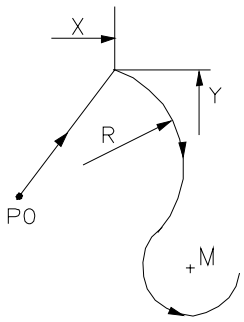
20.2.7 Schnittpunkt Gerade-Kreis als Endpunkt programmiert

Manchmal ist der Schnittpunkt einer Geraden und eines Kreises in der Zeichnung angegeben und kann direkt programmiert werden. Es wird angenommen, dass dieser Punkt der Startpunkt für die nächste Bewegung ist. Der Endpunkt kann mit einer oder zwei Koordinaten programmiert werden. Wenn der Startpunkt für die Gerade nicht bekannt ist, kann der Winkel die, die Gerade mit der Hauptachse bildet, im Satz mit programmiert werden. Die folgenden Formate sind möglich:

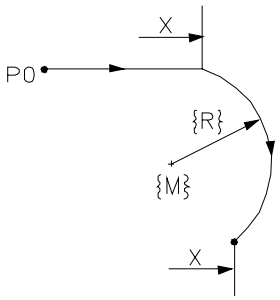
Der Startpunkt von N1 ist bekannt

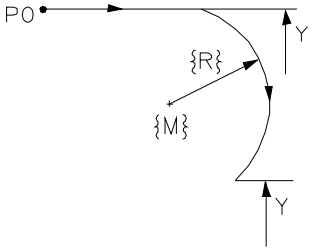


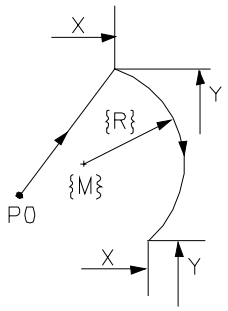




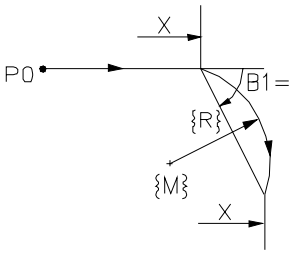
N1	G1	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..
N2	G2/G3	R..	R1=0		

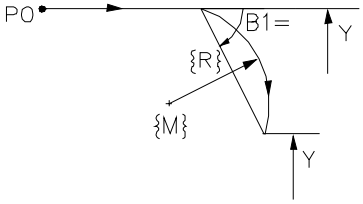


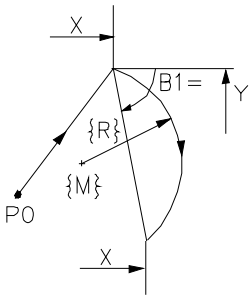




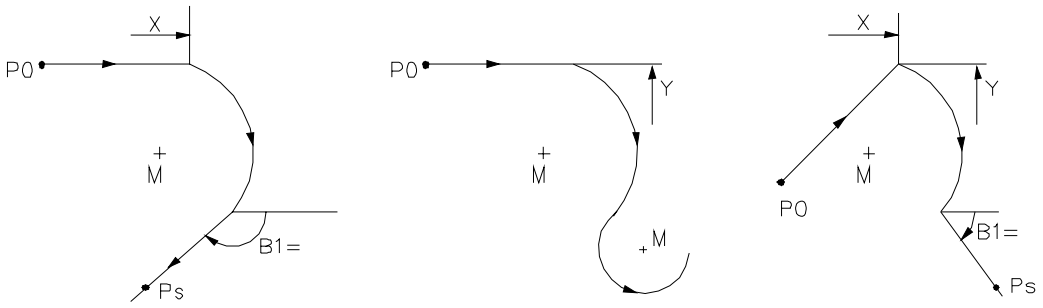
N1	G1	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..	
N2	G2/G3	R..	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..
oder						
N1	G1	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..	
N2	G2/G3	I..	J..	X.. oder	Y.. oder	X..Y..







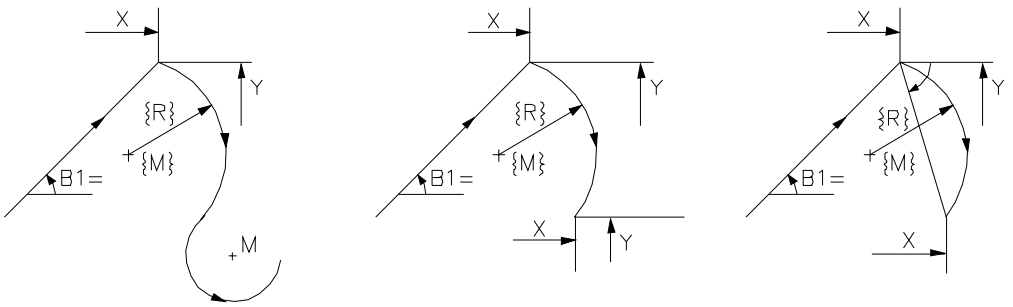
N1	G1	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..	
N2	G2/G3	R..	B1=..	X.. oder	Y..	
oder						
N1	G1	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..	
N2	G2/G3	I..	J..	B1=..	X.. oder	Y..



N1	G1		X.. oder		Y.. oder	X..	Y..
N2	G2/G3	I..	J..	{R1=0}	{J1=1/2}		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel die, die Gerade mit der Hauptachse bildet, im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



N1	G1	B1=..	X..	
oder				
N1	G1	B1=..	Y..	
oder				
N1	G1	B1=..	X..	Y..

Der Satz N2 bleibt unverändert.

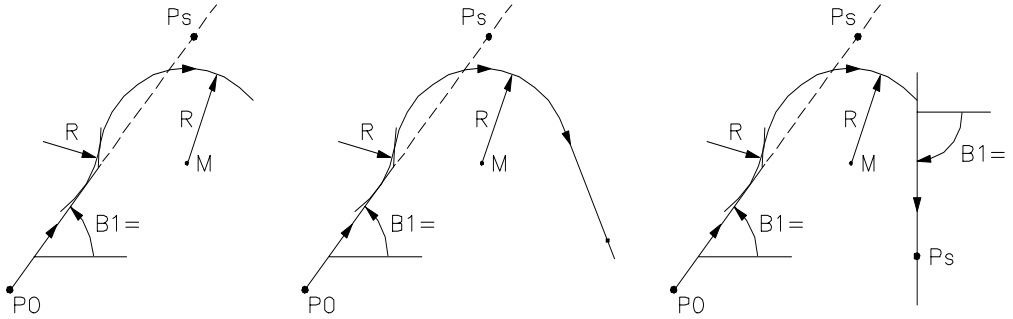
20.2.8 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis

Einfügen einer Rundung am Schnittpunkt einer Geraden und eines Kreises.

Es sei darauf hingewiesen, dass die Drehrichtungen auf der Rundung und auf dem programmierten Kreis entgegengesetzt sind.

Errechneter Schnittpunkt

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

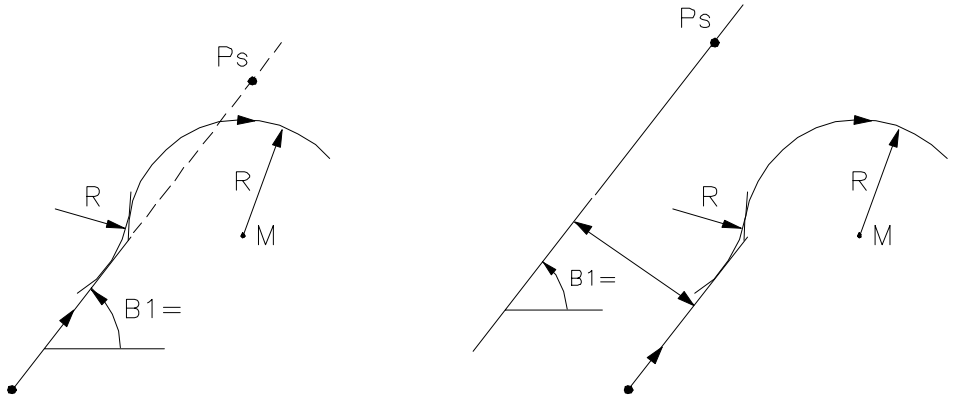


N1	G1	B1=..	J1=1/2		
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	usw.			
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	J1=1/2
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	usw.			

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt über das Errechnen des Schnittpunktes.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel und ein Hilfspunkt im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

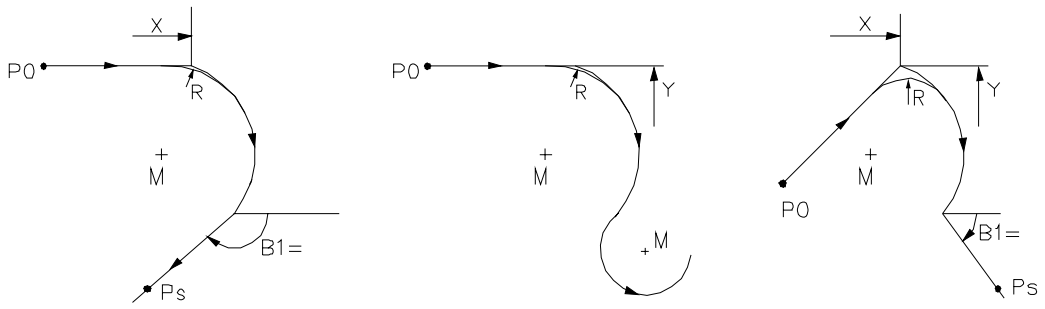


N1	G1	B1=..	X..	Y.	I1=0	oder	I1=..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..						
N3	G2/G3	usw.						

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

Programmierter Schnittpunkt

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1	G1	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	usw.			

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt über das Programmieren des Schnittpunktes.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Winkel der die Gerade mit der Hauptachse bildet, im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

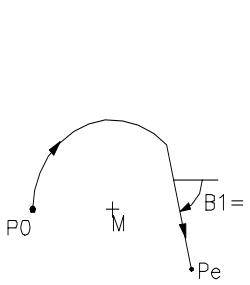
N1	G1	B1=..	X.. oder	Y.. oder	X..	Y..
N2	G3/G2	R..				
N3	G2/G3	usw.				

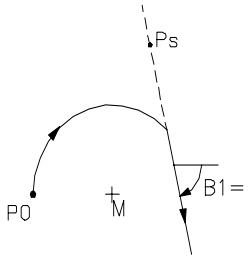
Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

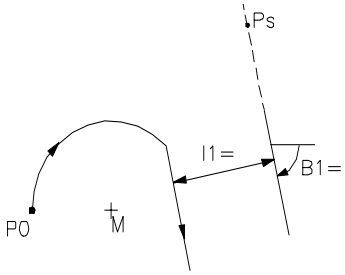
20.2.9 Schnittpunkt Kreis-Gerade

Errechnen des Schnittpunktes eines Kreises und einer Geraden.

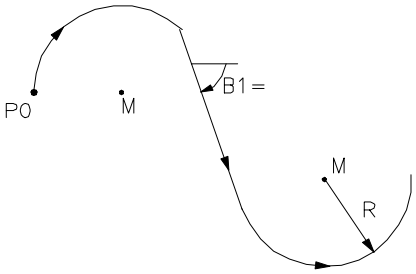
Der Startpunkt von N1 ist bekannt

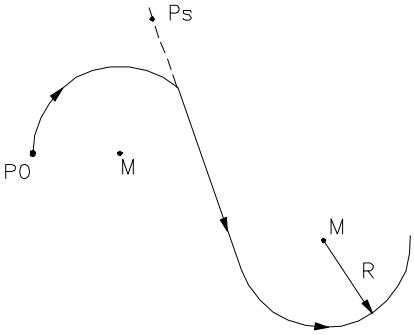




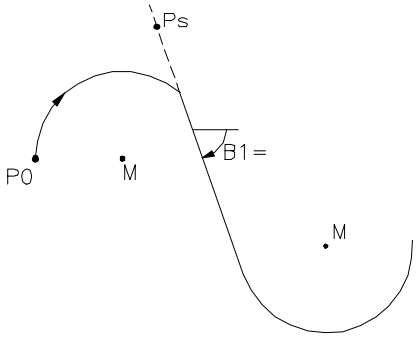


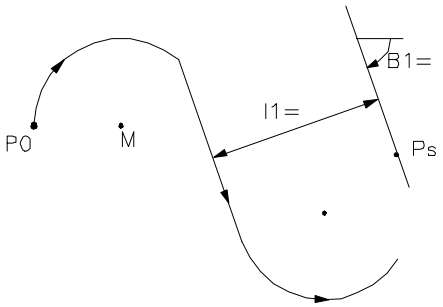
N1	G2/G3	I..		J..	J1=1/2
N2	G1	B1=..	X..	Y..	
oder					
N1	G2/G3	I..		J..	J1=1/2
N2	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=..



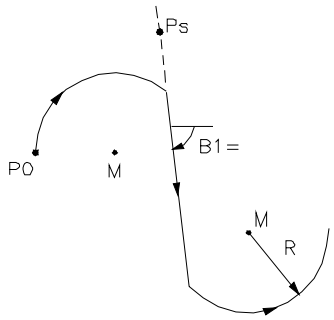


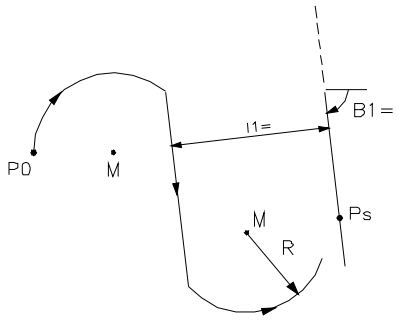
N1	G2/G3	I..		J..	J1=1/2
N2	G1	B1=..	R1=0		
oder					
N1	G2/G3	I..		J..	J1=1/2
N2	G1	X..		Y..	I1=0 R1=0





N1	G2/G3	I..		J..	J1=1/2		
N2	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=..	R1=0

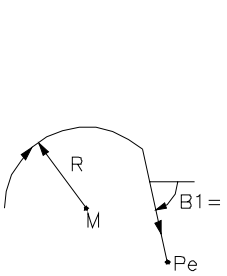


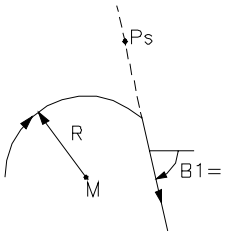


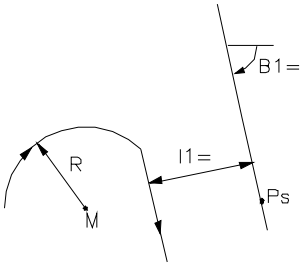
N1	G2/G3	I..		J..	J1=1/2		
N2	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=..	J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:







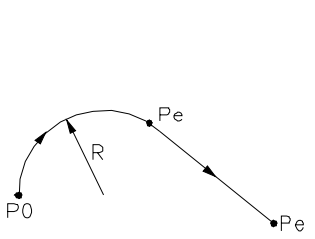
N1	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

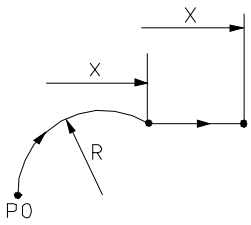
Der Satz N2 bleibt unverändert.

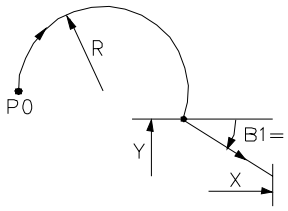
20.2.10 Schnittpunkt Kreis-Gerade als Endpunkt programmiert

Manchmal ist der Schnittpunkt eines Kreises und einer Geraden in der Zeichnung angegeben und kann direkt programmiert werden. Es wird angenommen, dass dieser Punkt der Startpunkt für die nächste Bewegung ist. Die folgenden Formate sind möglich:

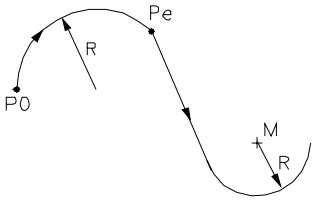
Der Startpunkt von N1 ist bekannt

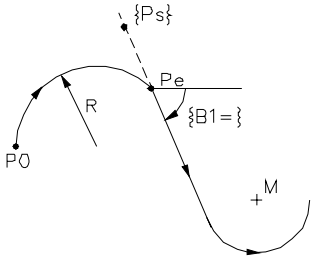


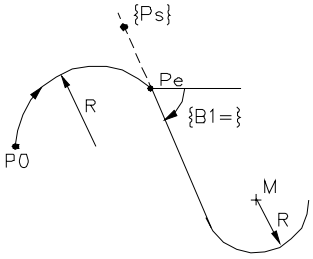




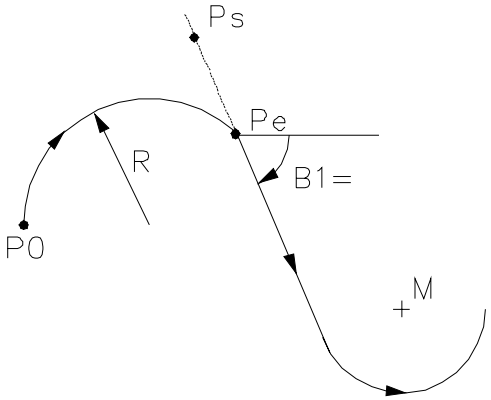
N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]			
N2	G1	[Endpunkt]				

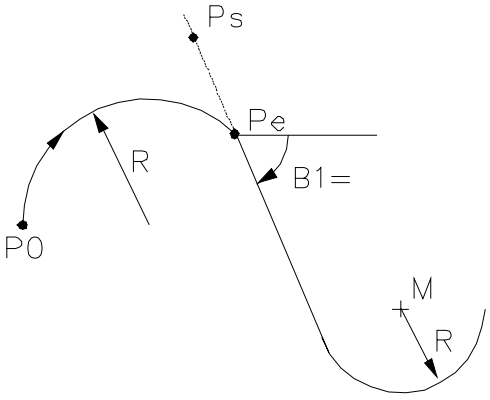






N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]			
N2	G1	R1=0				
oder						
N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]			
N2	G1	B1=..	{R1=0} {J1=1/2}			
oder						
N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]			
N2	G1	X..	Y..	I1=0	{R1=0} {J1=1/2}	

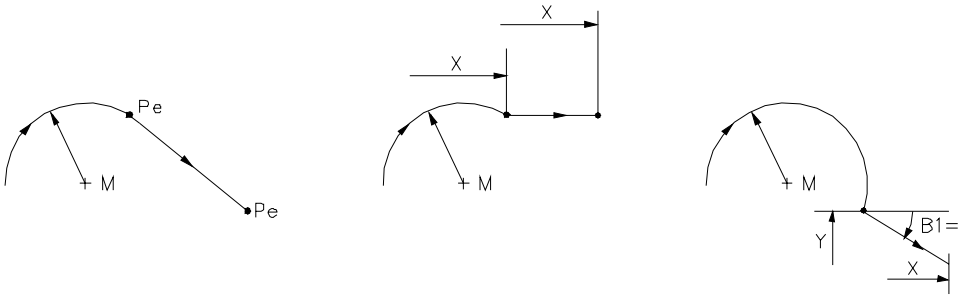




N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]					
N2	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0	oder	I1=..	{R1=0} {J1=1/2}

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, müssen statt des Radius die Mittelpunktkoordinaten im Satz N1 programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



N1 G2/G3 I.. J.. [Endpunkt]

Der Satz N2 bleibt unverändert.

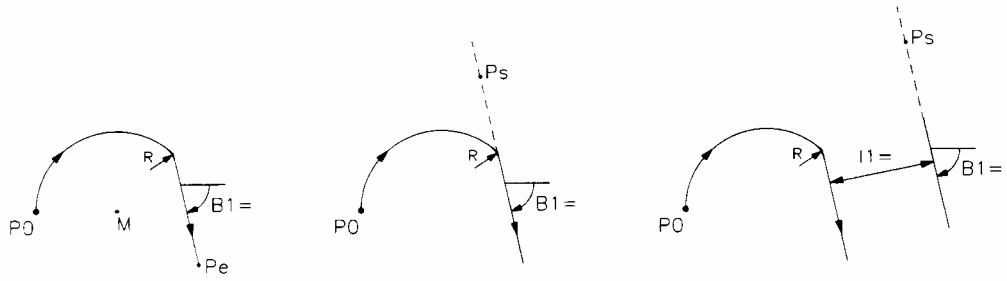
20.2.11 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade

Einfügen einer Rundung am Schnittpunkt eines Kreises und einer Geraden.

Es sei darauf hingewiesen, dass die Drehrichtungen auf der Rundung und auf dem programmierten Kreis entgegengesetzt sind.

Errechneter Schnittpunkt

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

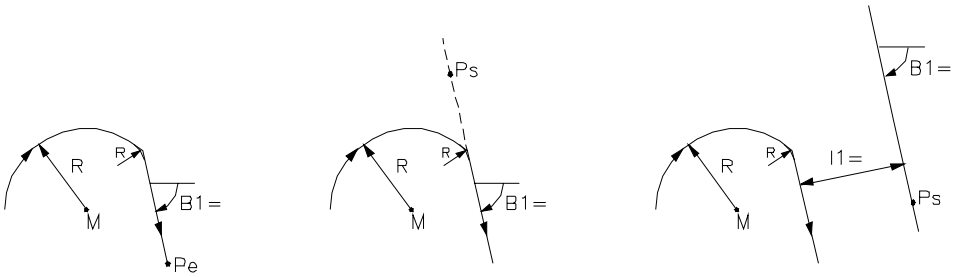


N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..		
N3	G1	usw.		

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt über das Errechnen des Schnittpunktes.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

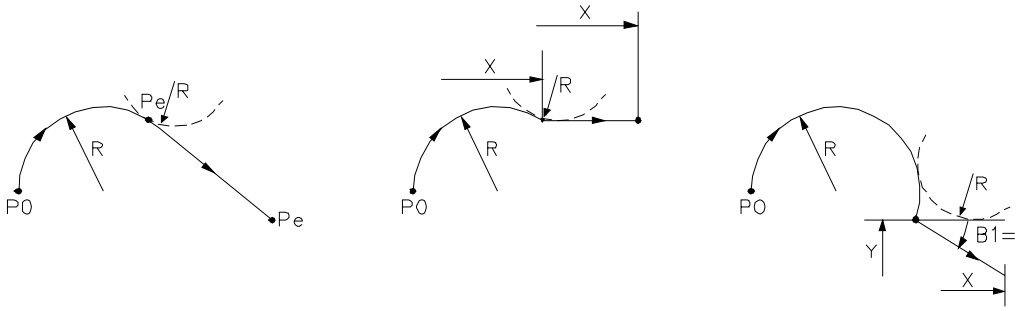


N1	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

Programmierter Schnittpunkt

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]
N2	G3/G2	R..	
N3	G1		usw.

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt über das Programmieren des Schnittpunktes.

Hinweis: Eine Rundung kann nur eingefügt werden, wenn sowohl der Kreis als auch die Gerade mit dem Endpunkt programmiert sind, wie im ersten Format angegeben.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, müssen statt des Radius die Mittelpunktkoordinaten im Satz N1 programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

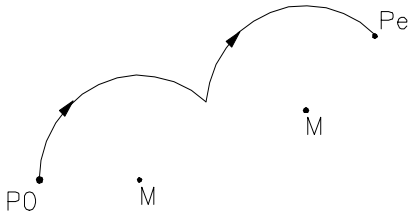
N1	G2/G3	I..	J..	[Endpunkt]
N2	G3/G2	R..		

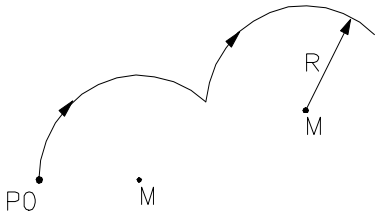
Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

20.2.12 Schnittpunkt Kreis-Kreis

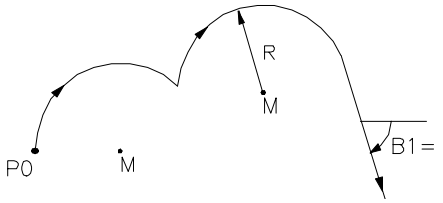
Errechnen des Schnittpunktes zweier Kreise.

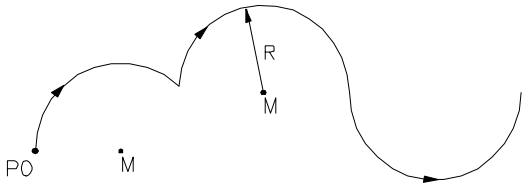
Der Startpunkt von N1 ist bekannt



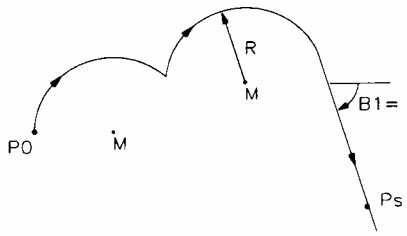


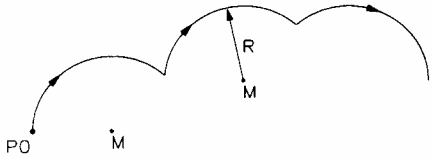
N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2	
N2	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2	
N2	G2/G3	I..	J..	R..	





N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2	
N2	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0

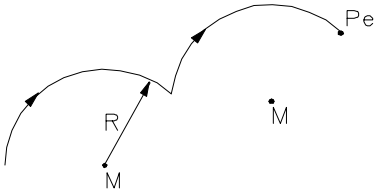


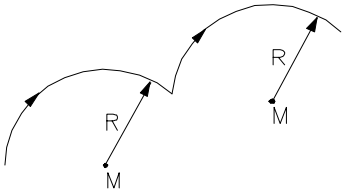


N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2	
N2	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:





N1	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

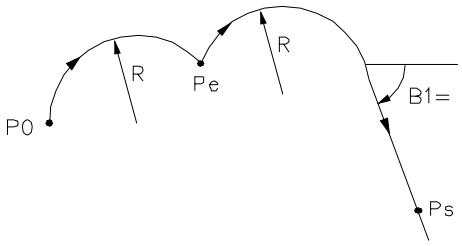
Satz N2 bleibt unverändert.

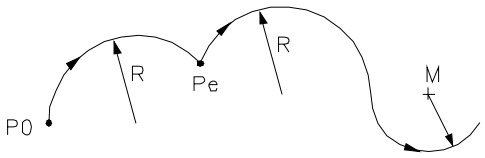
20.2.13 Schnittpunkt Kreis-Kreis als Endpunkt programmiert

Manchmal ist der Schnittpunkt zweier Kreise in der Zeichnung angegeben und kann direkt programmiert werden. Es wird angenommen, dass dieser Punkt der Startpunkt für die nächste Bewegung ist. Die folgenden Formate sind möglich:

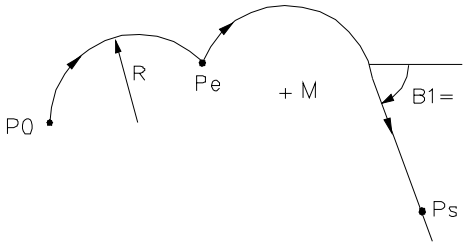
Der Startpunkt von N1 ist bekannt

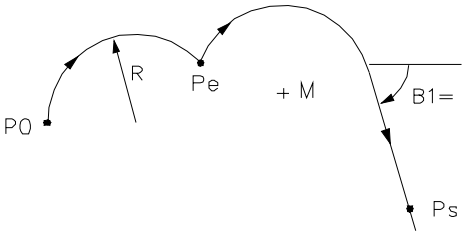
Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



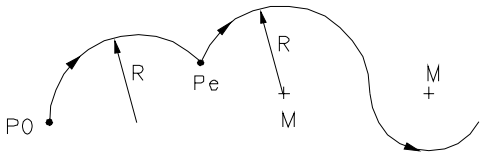


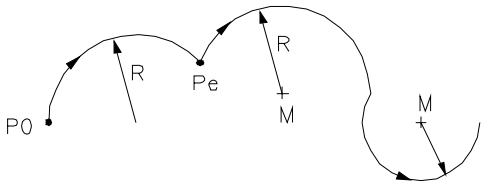
N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]
N2	G2/G3	R..	R1=0



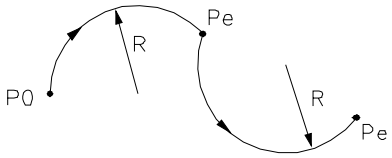


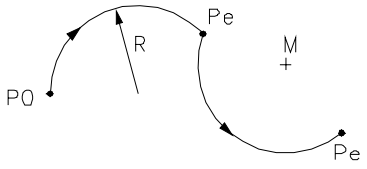
N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]	
N2	G2/G3	I..	J..	{R1=0} {J1=1/2}





N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]		
N2	G2/G3	I..	J..	R..	{R1=0} {J1=1/2}

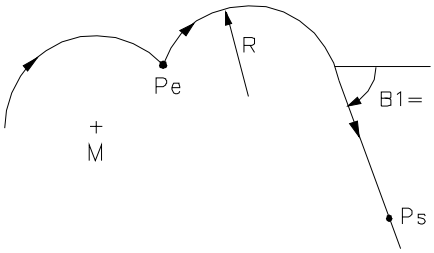


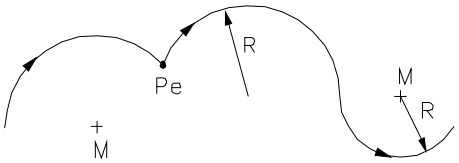


N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]
N2	G2/G3	R..	[Endpunkt]
oder			
N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]
N2	G2/G3	I..	J.. [Endpunkt]

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, müssen statt des Radius die Mittelpunktkoordinaten im Satz N1 programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:





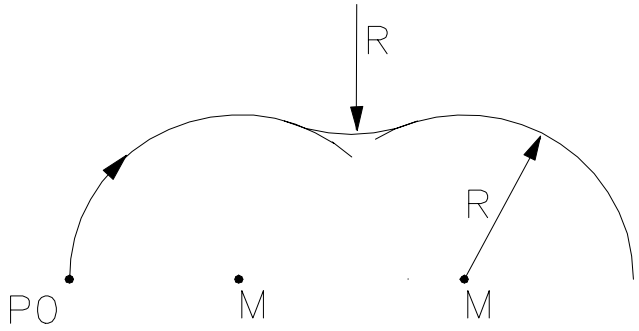
N1	G2/G3	I..	J..	[Endpunkt]

Der Satz N2 bleibt unverändert.

20.2.14 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis

Errechneter Schnittpunkt

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..		
N3	G2/G3	usw.		

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt über das Errechnen des Schnittpunktes.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

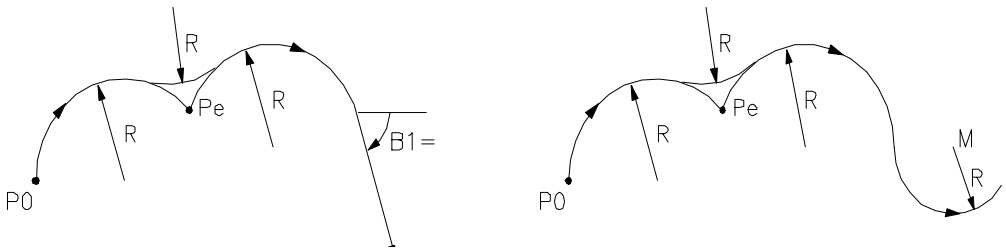
Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

N1	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	usw.			

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit dem bekannten Startpunkt.

Programmierter Schnittpunkt

Der Startpunkt von N1 ist bekannt



N1	G2/G3	R..	[Endpunkt]
N2	G3/G2	R..	
N3	G2/G3	usw.	

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt über das Programmieren des Schnittpunktes.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, müssen statt des Radius die Mittelpunktkoordinaten im Satz N1 programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

N1	G2/G3	I..	J..	[Endpunkt]
N2	G3/G2	R..		
N3	G2/G3	usw.		

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

20.3 Tangentenpunkt

20.3.1 Tangentenpunktanzeiger (R1=)

Das Wort R1=0 dient zur Angabe, dass ein bestimmtes Geometrieelement am nächsten Element tangiert (Verbindungskreise bleiben außer Betracht), also:
- Gerade tangiert an Kreis
- Kreis tangiert an Gerade
- Kreis tangiert an Kreis

Das Wort R1=0 wird im Satz mit dem ersten Element geschrieben.

Der Tangentenpunkt wird so ausgewählt, dass die Werkzeugbahn kontinuierlich ist, d.h. das Werkzeug bewegt sich nicht rückwärts.

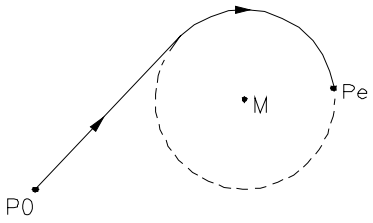
20.3.2 Tangentenpunkt Gerade-Kreis

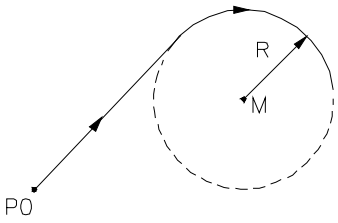
Errechnen des Tangentenpunktes einer Geraden und eines Kreises.

Wenn der Startpunkt für die Gerade bekannt ist, so ergeben sich zwei Möglichkeiten:

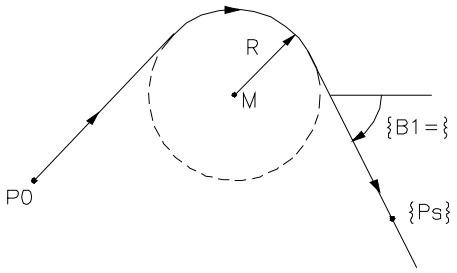
Nur der Startpunkt von N1 ist bekannt

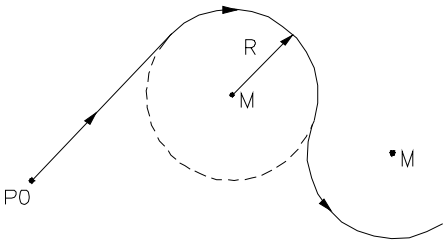
Der Kreis wird mit den Koordinaten seines Mittelpunktes und dem Radius oder dem Endpunkt definiert. Für die Gerade und den Kreis können folgende Formate verwendet werden:



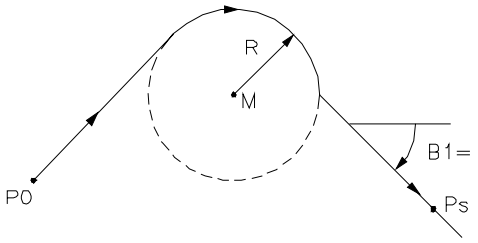


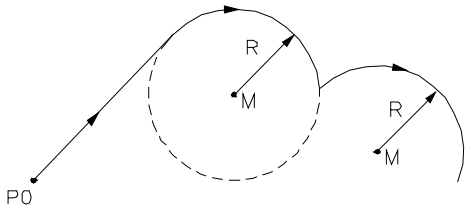
N1	G1	R1=0			
N2	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G1	R1=0			
N2	G2/G3	I..	J..	R..	





N1	G1	R1=0			
N2	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0

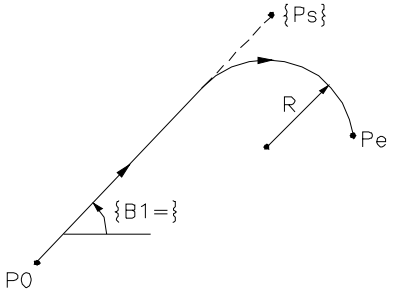


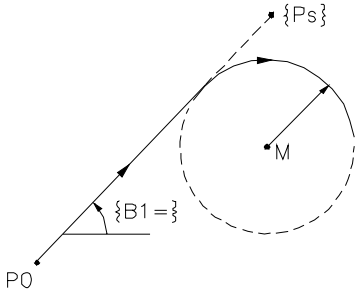


N1	G1	R1=0			
N2	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

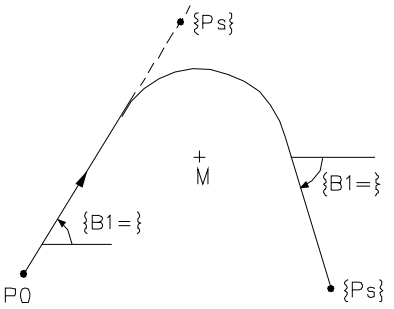
Der Startpunkt von N1 und der Winkel mit der Achse oder ein Hilfspunkt auf der Geraden sind bekannt

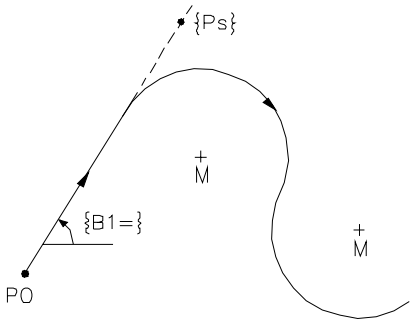
Vom Kreis in Satz N2 müssen entweder der Radius oder die Mittelpunktkoordinaten durch die Steuerung errechnet werden. In diesem Fall sind folgende Formate vorgesehen:



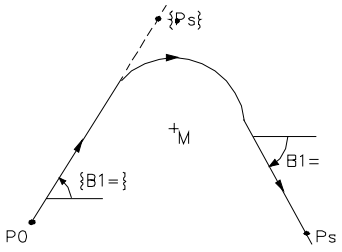


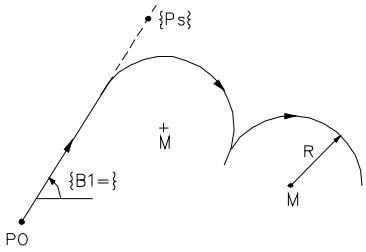
N1	G1	R1=0	B1=...		
N2	G2/G3	R..	X..	Y..	
oder					
N1	G1	R1=0	B1=...		
N2	G2/G3	I..	J..		
oder					
N1	G1	R1=0	X..	Y..	I1=0
N2	G2/G3	R..	X..	Y..	
oder					
N1	G1	R1=0	X..	Y..	I1=0
N2	G2/G3	I..	J..		





N1	G1	R1=0	B1=...		
N2	G2/G3	I..	J..	R1=0	
oder					
N1	G1	R1=0	X..	Y..	I1=0
N2	G2/G3	I..	J..	R1=0	

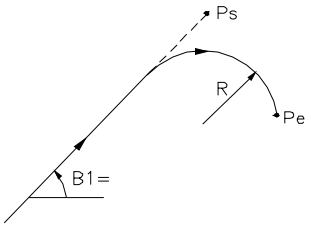


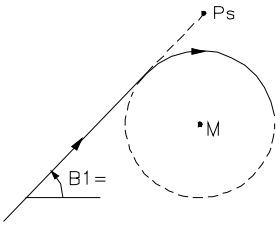


N1	G1	R1=0	B1=...		
N2	G2/G3	I..	J..	J1=1/2	
oder					
N1	G1	R1=0	X..	Y..	I1=0
N2	G2/G3	I..	J..	J1=1/2	

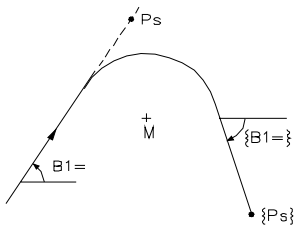
Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

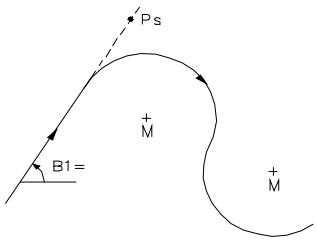
Wenn der Startpunkt für die Gerade nicht bekannt ist, muss der Winkel mit der Hauptachse und ein Hilfspunkt auf der Geraden programmiert werden. Für Satz N2 werden die Formate des zweiten Falls verwendet, also:



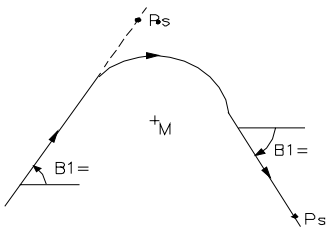


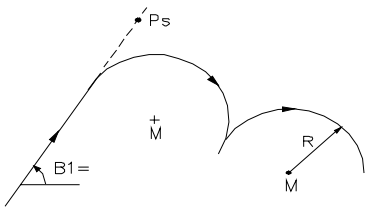
N1	G1		R1=0	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=..
N2	G2/G3	R..	X..	Y..				
oder								
N1	G1		R1=0	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=..
N2	G2/G3	I..	J..					





N1	G1		R1=0	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=..
N2	G2/G3	I..	J..	R1=0				

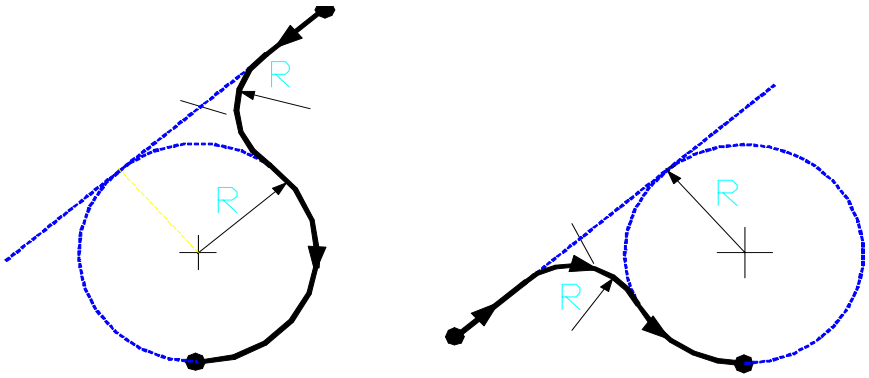




N1	G1		R1=0	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder	I1=..
N2	G2/G3		I..	J..	J1=1/2			

20.3.3 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis

Einfügen eines Verbindungskreises am Tangentenpunkt einer Geraden und eines Kreises. Es ist nur ein Verbindungskreis möglich. Die Drehrichtungen auf dem Verbindungskreis und auf dem



tangierenden Kreis sind entgegengesetzt.

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

```
N1      G1      R1=0    {B1=..}
N2      G2/G3   R..
N3      G3/G2   usw.
oder
N1      G1      R1=0    {X..    Y..     I1=0}
N2      G2/G3   R..
N3      G3/G2   usw.
```

Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit bekanntem Startpunkt.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

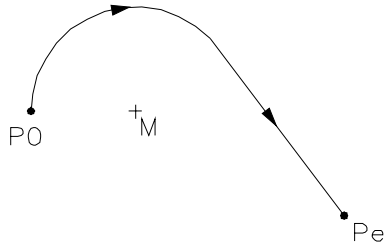
```
N1      G1              R1=0    B1=..   X..     Y..     I1=0  oder      I1=..
N2      G2/G3   R..
N3      G3/G2   usw.
```

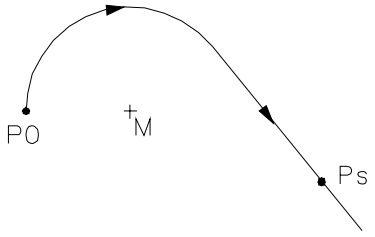
Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit nicht bekanntem Startpunkt.

20.3.4 Tangentenpunkt Kreis-Gerade

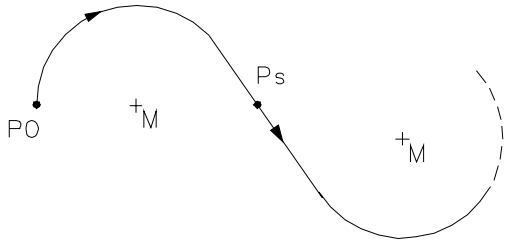
Errechnen des Tangentenpunkts eines Kreises und einer Geraden.

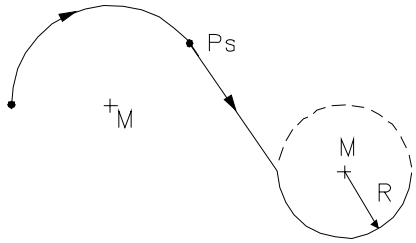
Der Startpunkt von N1 und der Endpunkt oder ein Hilfspunkt auf der Geraden sind bekannt





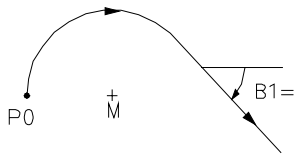
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0	
N2	G1		X..	Y..	
oder					
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0	
N2	G1		X..	Y..	I1=0

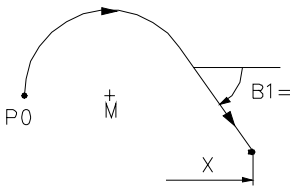


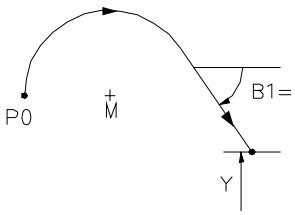


N1	G2/G3		I..	J..	R1=0
N2	G1		X..	Y..	I1=0 R1=0
oder					
N1	G2/G3		I..	J..	R1=0
N2	G1		X..	Y..	I1=0 J1=1/2

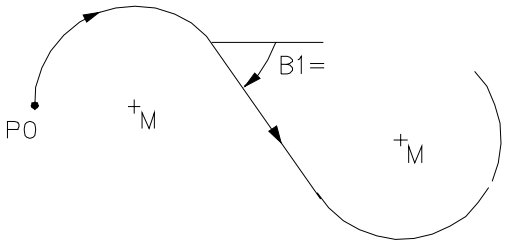
Der Startpunkt von N1 und der Winkel die die Gerade mit der Achse bildet, sind bekannt

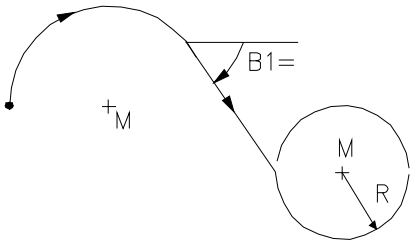






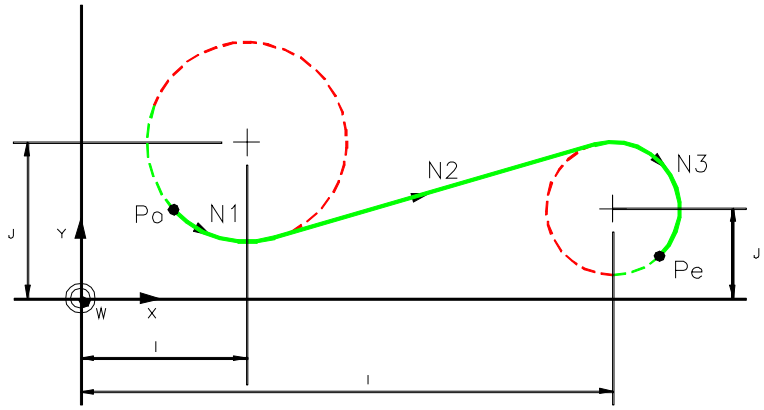
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G1	B1=..		
oder				
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G1	B1=..	X..	
oder				
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G1	B1=..	Y..	





N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G1	B1=..	R1=0	
oder				
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G1	B1=..	J1=1/2	

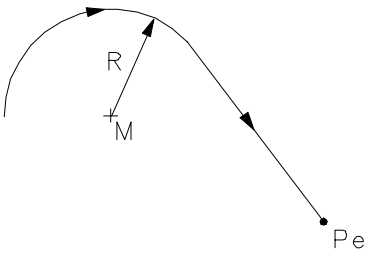
Gemeinsame Tangente an zwei Kreisen

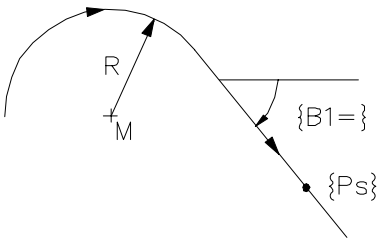


N1	G2/G3	I..	J..	R1=0	
N2	G1	R1=0			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	
oder					
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0	
N2	G1	R1=0			
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:



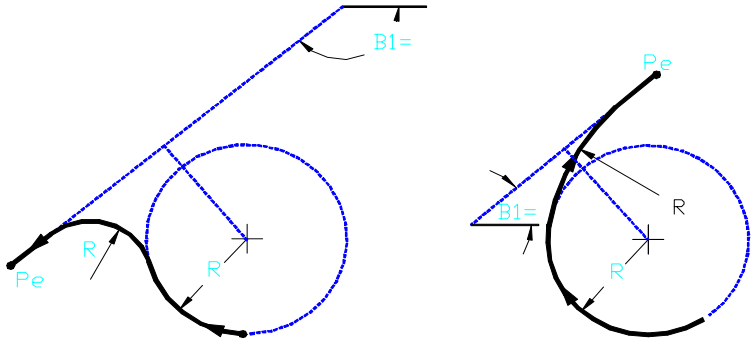


N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.3.5 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Kreis-Gerade

Einfügen eines Verbindungskreises am Tangentenpunkt eines Kreises und einer Geraden. Es ist nur ein Verbindungskreis möglich. Die Drehrichtungen auf dem Verbindungskreises und auf dem tangierenden Kreis sind entgegengesetzt.



Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G3/G2	R..		
N3	G1	usw.		

Die Formate von Satz N3 sind wie in den vorherigen Abschnitten mit bekanntem Startpunkt.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

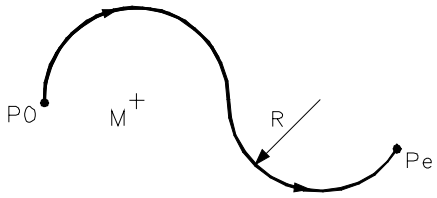
N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0
N2	G3/G2	R..			
N3	G1	usw.			

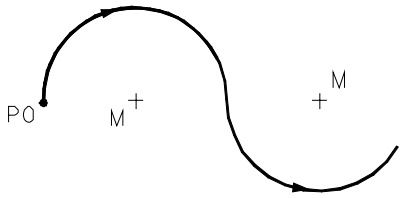
Die Formate von Satz N3 sind wie im Abschnitt mit nicht bekanntem Startpunkt.

20.3.6 Tangentenpunkt Kreis-Kreis

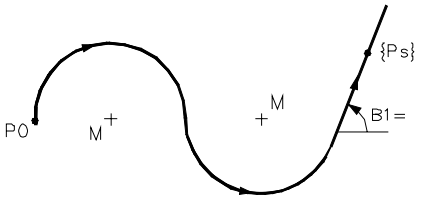
Errechnen des Tangentenpunktes zweier Kreise.

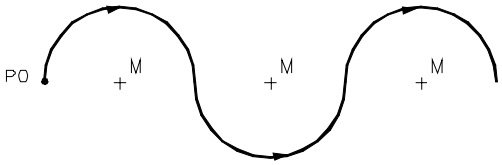
Der Startpunkt von N1 ist bekannt



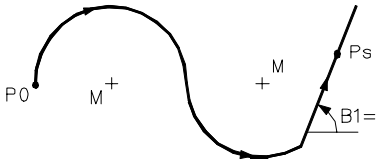


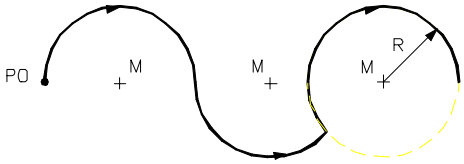
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G2/G3	R..	X..	Y..
oder				
N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G2/G3	I..	J..	





N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G2/G3	I..	J..	R1=0

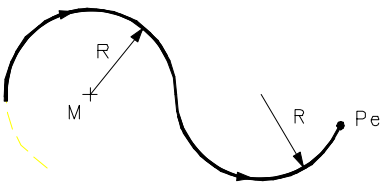


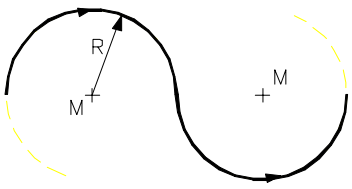


N1	G2/G3	I..	J..	R1=0
N2	G2/G3	I..	J..	J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt nicht bekannt ist, muss der Radius (R-Wort) im Satz N1 mit programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:





N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.3.7 Kontinuierlicher Verbindungskreis am Tangentenpunkt Kreis-Kreis

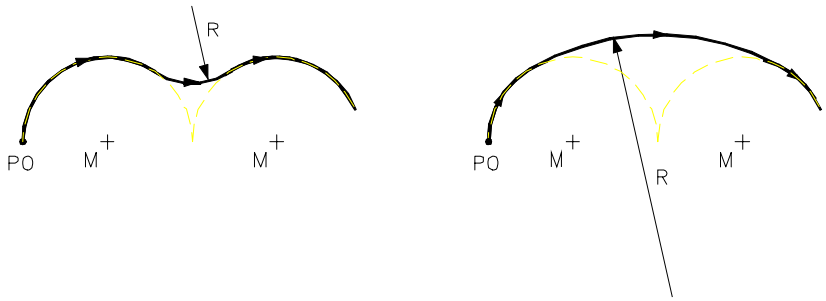
Einfügen eines Verbindungskreises am Tangentenpunkt zweier miteinander tangierender Kreise. Der Verbindungskreis kann außen an den beiden Kreisen oder außen um die beiden Kreise liegen. Die Drehrichtung auf den drei Kreisen wird folgendermaßen programmiert:

1. Verbindungskreis tangiert außen an den beiden Kreisen
   G2, G3, G2 oder G3, G2, G3

2. Verbindungskreis liegt außen um die beiden Kreisen
   G2, G2, G2 oder G3, G3, G3

Für beide Fälle sind die folgenden Formate vorgesehen. Die richtige Kombination der Drehrichtungen auf den drei Kreisen muss der Programmierer bestimmen.

Der Startpunkt von N1 ist bekannt




```
N1      G2/G3  I..     J..     R1=0
N2      G3/G2  R..
N3      G2/G3  usw.
```

Die Formate von Satz N3 sind wie in den vorherigen Abschnitten mit bekanntem Schnittpunkt.

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

```
N1      G2/G3  I..     J..     R..     R1=0
```

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.4 Kontinuierlicher Verbindungskreis zwischen Elementen die sich nicht schneiden/tangieren

20.4.1 Gerade und Kreis

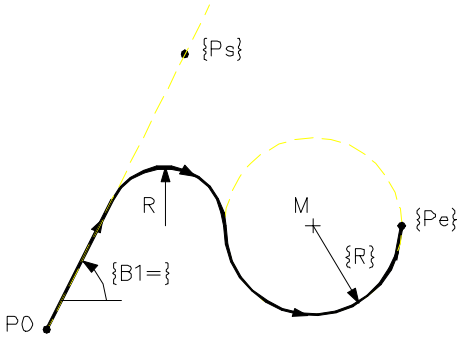
Einfügen eines Verbindungskreises zwischen einer Geraden und einem Kreis die sich nicht schneiden/tangieren. Es sind zwei Verbindungskreise möglich:

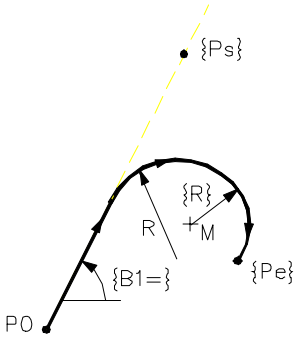
1. Verbindungskreis tangiert außen am Kreis
   G1, G2, G3 oder G1, G3, G2

2. Verbindungskreis liegt außen um den Kreis
   G1, G2, G2 oder G1, G3, G3

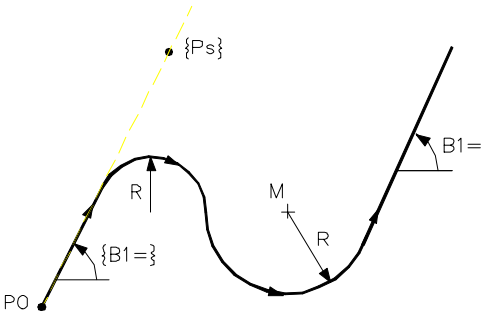
Für beide Fälle sind die folgenden Formate vorgesehen. Die richtige Kombination der Drehrichtungen auf den Kreisen muss der Programmierer bestimmen.

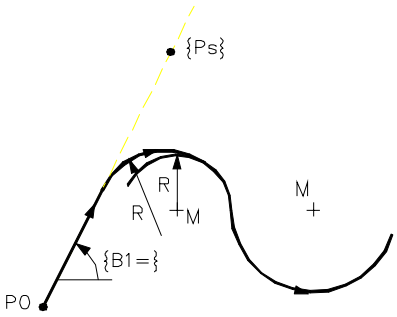
Der Startpunkt von N1 ist bekannt



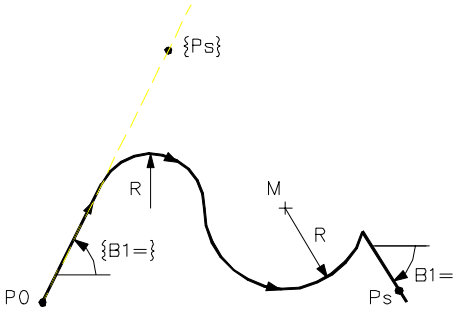


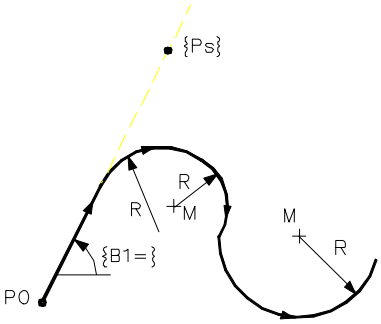
N1	G1	B1=..			
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G1	B1=..			
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	





N1	G1	B1=..			
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	R1=0





N1	G1	B1=..			
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2
oder					
N1	G1	X..	Y..	I1=0	
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G1	B1=...	X..	Y.	I1=0 oder	I1=..

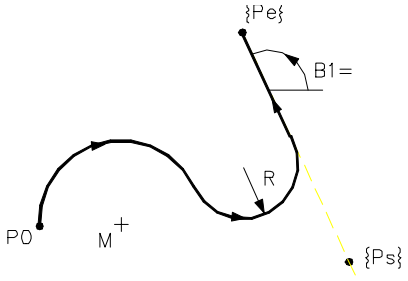
Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

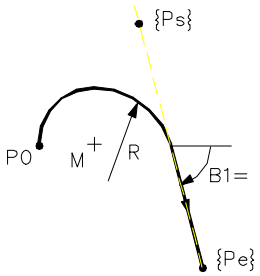
20.4.2 Kreis und Gerade

Einfügen eines Verbindungskreises zwischen einem Kreis und einer Geraden die sich nicht schneiden/tangieren. Es sind zwei Verbindungskreise möglich:

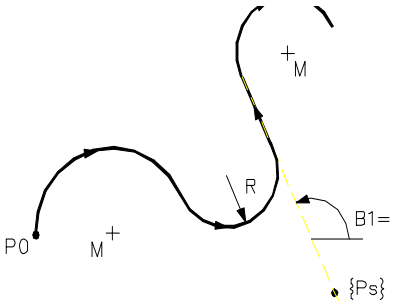
1. Verbindungskreis tangiert außen am Kreis
   G2, G3, G1 oder G3, G2, G1
2. Verbindungskreis liegt außen um den Kreis
   G2, G2, G1 oder G3, G3, G1

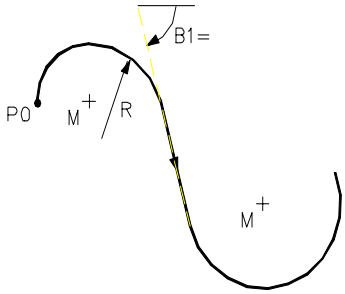
Der Startpunkt von N1 ist bekannt



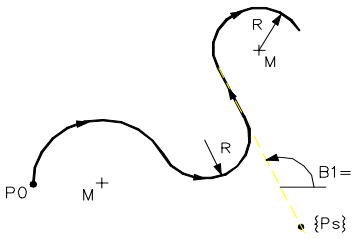


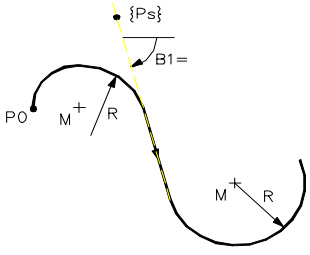
N1 G2/G3 I.. J..
N2 G3/G2 R..
N3 G1 B1=.. X.. Y..
oder
N1 G2/G3 I.. J..
N2 G3/G2 R..
N3 G1 B1=.. X.. Y.. I1=0





N1 G2/G3 I.. J..
N2 G3/G2 R..
N3 G1 B1=.. X.. Y.. I1=0 R1=0





N1 G2/G3 I.. J..
N2 G3/G2 R..
N3 G1 B1=.. X.. Y.. I1=0 J1=1/2

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1 G2/G3 I.. J.. R.. Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.4.3 Zwei Kreise nebeneinander

Einfügen eines Verbindungskreises zwischen zwei nebeneinander liegenden Kreisen

Die sich nicht schneiden/tangieren. Die Drehrichtung auf den drei Kreisen gibt den Typ des Verbindungskreises an.

1. Verbindungskreis tangiert außen an den beiden Kreisen
   G2, G3, G2 oder G3, G2, G3

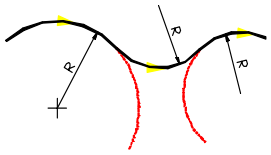
2. Verbindungskreis liegt außen um die beiden Kreisen
   G2, G2, G2 oder G3, G3, G3

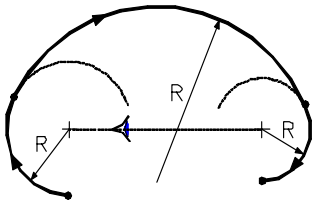
3. Verbindungskreis tangiert außen am ersten Kreis und liegt außen um den zweiten Kreis
   G2, G3, G3 oder G3, G2, G2

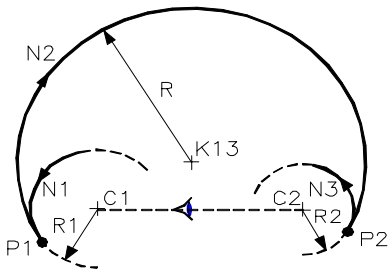
4. Verbindungskreis liegt außen um den ersten Kreis und tangiert außen am zweiten Kreis
   G2, G2, G3 oder G3, G3, G2

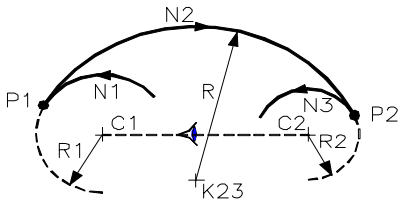
Für sämtliche Fälle sind die folgenden Formate vorgesehen. Jede Kombination der Drehrichtungen auf den drei Kreisen ist möglich.

Der Startpunkt von N1 ist bekannt









N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G3/G2	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	{R1=0} {J1=1/2}

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.4.4 Ein Kreis innerhalb eines anderen

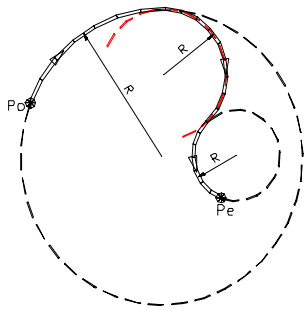
Einfügen eines Verbindungskreises zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt und die sich nicht schneiden/tangieren. Die Drehrichtung auf den drei Kreisen gibt den Typ des Verbindungskreises an.

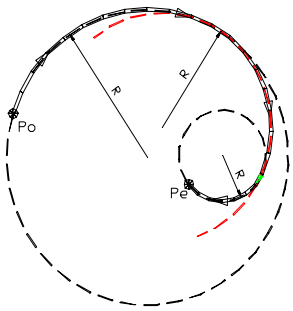
1. Verbindungskreis tangiert außen am Innenkreis
   G2, G2, G3 oder G3, G3, G2

2. Verbindungskreis liegt um den Innenkreis
   G2, G2, G2 oder G3, G3, G3

Für beide Fälle sind die folgenden Formate vorgesehen:

Der Startpunkt von N1 ist bekannt





N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G2/G3	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G2/G3	R..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	{R1=0} {J1=1/2}

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

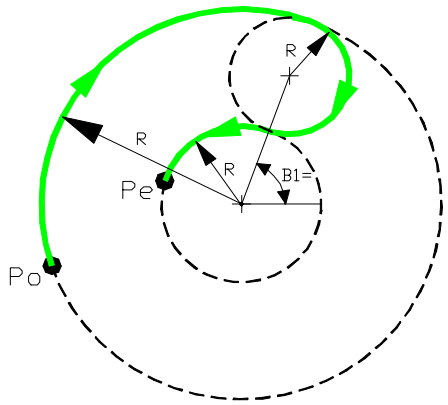
20.4.5 Konzentrische Kreise

Zwei konzentrische Kreise sind ein Sonderfall von EINEM KREIS INNERHALB EINES ANDEREN. Hier fallen die Mittelpunkte beider Kreise zusammen, so dass eine zusätzliche Information programmiert werden muss, damit die Steuerung den Verbindungskreis errechnen kann.

Mit dem Wort B1=.. wird der Winkel angegeben, der die Gerade durch den Kreismittelpunkt der konzentrischen Kreise und des Verbindungskreises mit der Hauptachse bildet. Diese zusätzliche Information wird in den Satz mit dem Verbindungskreis eingebunden.

Für beide Fälle sind die folgenden Formate vorgesehen:

Der Startpunkt von N1 und der Radius des Verbindungskreises sind bekannt.



N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G2/G3	R..	B1=..		
N3	G2/G3	I..	J..		{R1=0} {J1=1/2}

Der Startpunkt von N1 und der Radius des zweiten Kreises sind bekannt

In diesem Fall wird der Radius des Verbindungskreises durch die Steuerung berechnet.

N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G2/G3	B1=..			
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..
oder					
N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G2/G3	B1=..			
N3	G2/G3	I..	J..	R..	{R1=0} {J1=1/2}

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.5 G64 Geometrieberechnungen bei diskontinuierlichen Bewegungen

Inhalt dieses Abschnitts

4.1 Rundung oder Verbindungskreisanzeiger (K1=)
4.2 Rundung mit Schnittpunkten
4.3 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade
4.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis
4.5 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade
4.6 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis
4.7 Tangierende Geraden (R1=)
4.8 Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis oder umgekehrt
4.9 Verbindungskreis zwischen einer Geraden und einem Kreis die sich nicht scheiden/tangieren
4.10 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen die nebeneinander liegen
4.11 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt
4.12 Verbindungskreis bei zwei konzentrischen Kreisen

20.5.1 Rundung oder Verbindungskreisanzeiger (K1=)

Mit einem speziellen Anzeiger (K1=) wird angegeben, welche Rundung bzw. welcher Verbindungskreis verwendet wird.

Für eine Rundung kann K1= den Zahlenwert 1, 2, 3 oder 4 aufweisen. Für die Bedeutung dieser Zahlenwerte siehe RUNDUNG MIT SCHNITTPUNKTEN. Wenn bei einer Rundung ein falscher Zahlenwert programmiert wird, so erfolgt eine Fehlermeldung.

Für einen Verbindungskreis besteht der Anzeiger K1= aus einer zweistelligen Zahl:

- die erste Stelle kann eine 1 oder 2 sein:
  =1 der linke Verbindungskreis
  =2 der rechte Verbindungskreis

- die zweite Stelle gibt den Verbindungskreis an:
  =0 bei einer Geraden die an einem Kreis tangiert, oder umgekehrt
  =0 oder 1 bei einer Geraden die einen Kreis nicht schneidet oder tangiert, oder umgekehrt
  =2 bis 7 bei Kreiselementen

Für die Bedeutung von "links" und "rechts" und der zweiten Stelle sei auf die betreffenden Abschnitte über das Programmieren eines Verbindungskreises verwiesen.

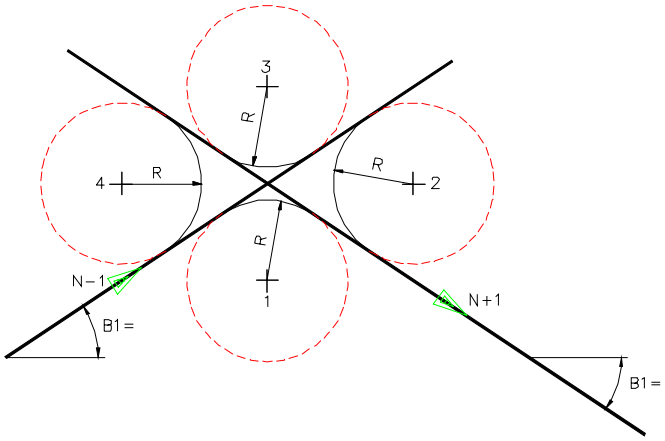
20.5.2 Rundung bei Schnittpunkten

Zwischen zwei sich schneidenden Elementen kann eine Rundung eingefügt werden. Im allgemeinen sind vier Kreise möglich, die von 1 bis 4 nummeriert und mit dem Wort K1= programmiert werden. Die Mittelpunkte der mit 1 und 2 nummerierten Kreise liegen rechts vom ersten Geometrieelement, bei Blick in Richtung der Werkzeugbewegung.
Bei K1=2 oder K1=3 schneidet die Kontur sich selbst.

Hinweis: Wenn das Wort K1= nicht programmiert ist, so wird die Standardvorgabe K1=1 oder K1=4 verwendet, je nach der Bewegungsrichtung auf dem zweiten Element.

20.5.3 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Gerade

Einfügen einer Rundung am Schnittpunkt zweier Geraden. Die Drehrichtung der Rundung kann frei gewählt werden, d.h. G2 oder G3.



Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G1	B1=..	
N2	G2/G3 R..		K1=1/2/3/4
N3	G1	usw.	

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

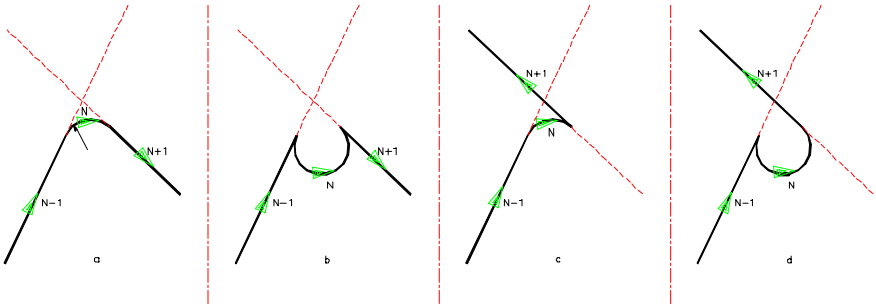
Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, so müssen im Satz N1 der Winkel und ein Hilfspunkt programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

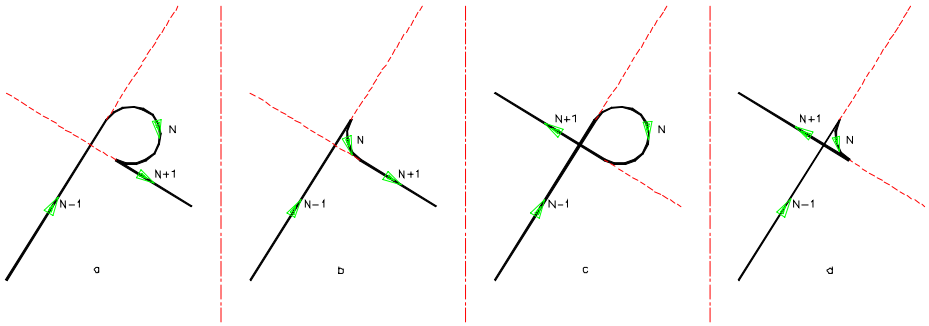
N1	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=..
N2	G2/G3 R..	K1=1/2/3/4			
N3	G1	usw.			

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

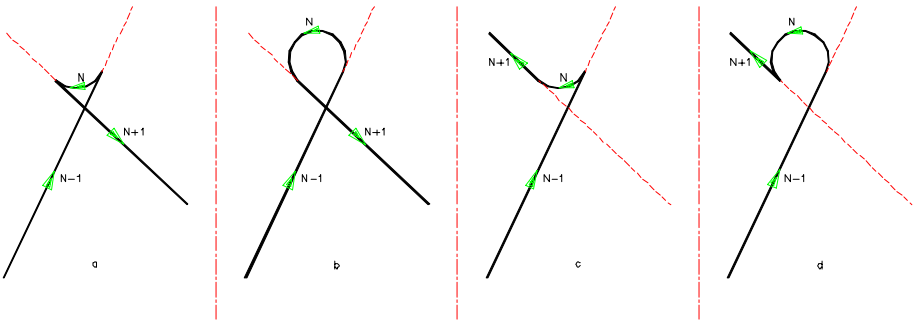
Die nachfolgenden Bilder zeigen die möglichen Kreisverbindungen zwischen zwei Geraden.



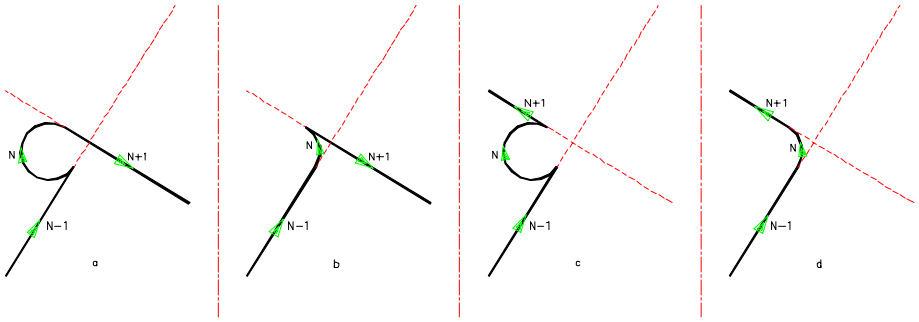
Eine Kreisverbindung bei K1=1



Eine Kreisverbindung bei K1=2



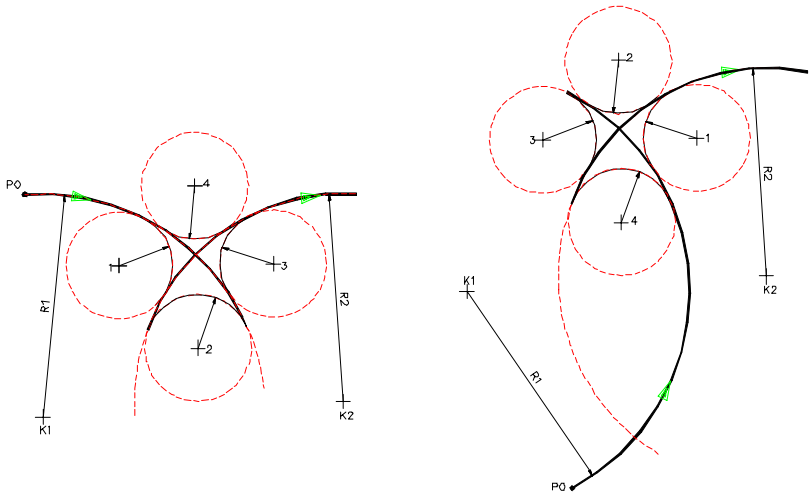
Eine Kreisverbindung bei K1=3



Eine Kreisverbindung bei K1=4

20.5.4 Rundung am Schnittpunkt Gerade-Kreis

Einfügen einer Rundung am Schnittpunkt einer Geraden und eines Kreises. Die Drehrichtung der Rundung kann frei gewählt werden, d.h. G2 oder G3.



Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G1		B1=..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..		K1=1/2/3/4
N3	G2/G3	usw.		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

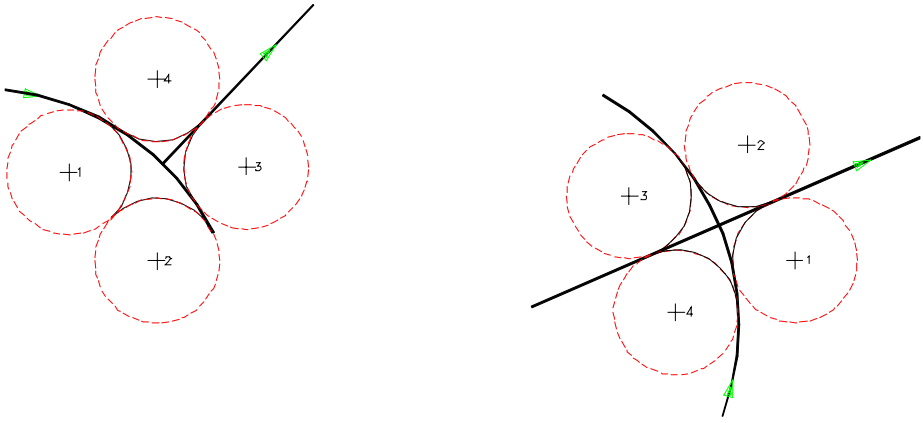
Wenn der Startpunkt von N1 nicht bekannt ist, so müssen im Satz N1 der Winkel und ein Hilfspunkt programmiert werden. Der Satz sieht dann so aus:

N1	G1	B1=..	X..	Y..	I1=0 oder I1=.. J1=1/2
N2	G3/G2	R..	K1=1/2/3/4		
N3	G2/G3	usw.			

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

20.5.5 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Gerade

Einfügen einer Rundung am Schnittpunkt eines Kreises und einer Geraden. Die Drehrichtung der Rundung kann frei gewählt werden, d.h. G2 oder G3.



Der Startpunkt von N1 ist bekannt

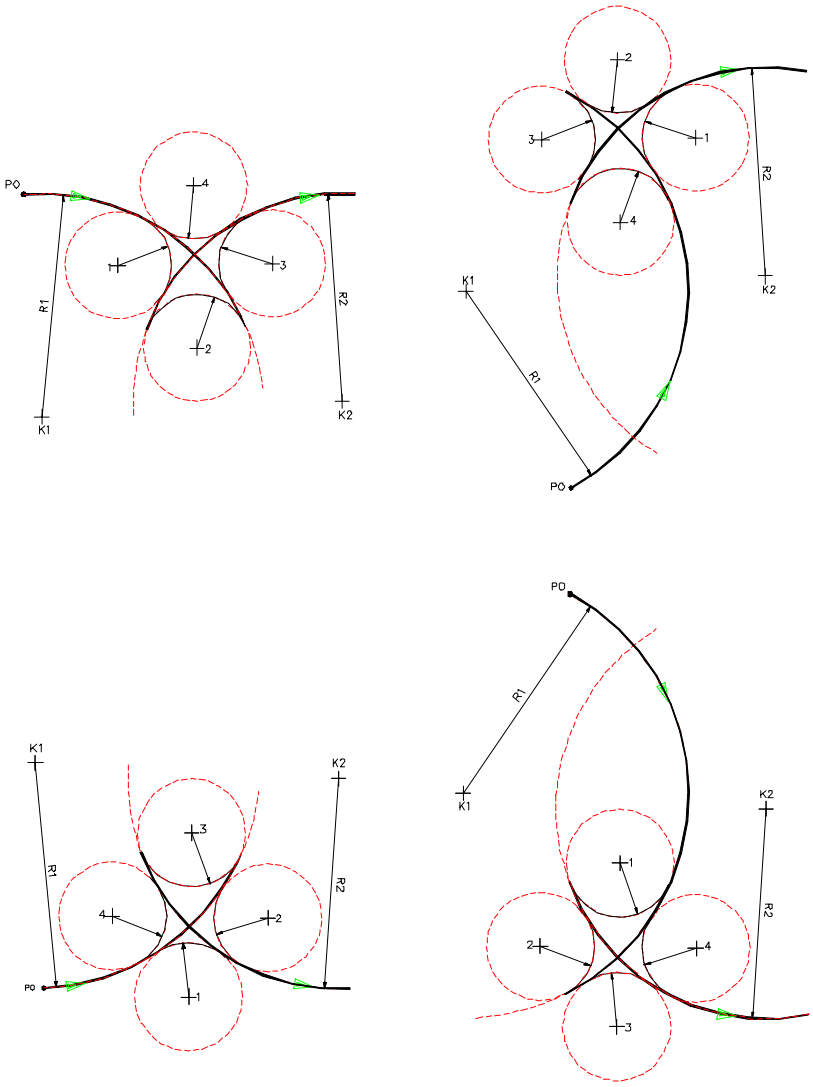
N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..	K1=1/2/3/4	
N3	G1	usw.		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..	K1=1/2/3/4		
N3	G1	usw.			

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

20.5.6 Rundung am Schnittpunkt Kreis-Kreis



Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..	K1=1/2/3/4	
N3	G2/G3	usw.		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

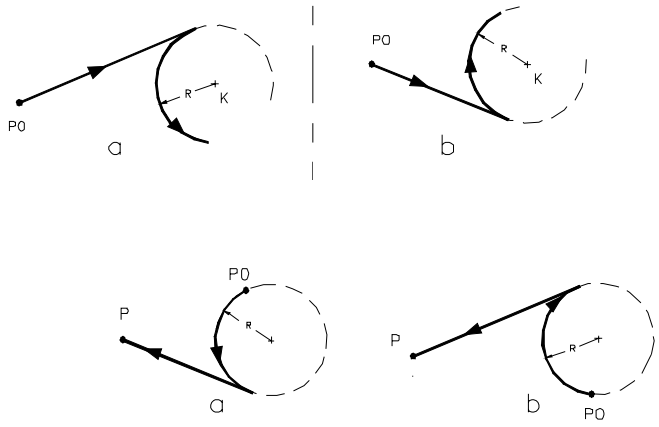
N1	G2/G3	I..	J..	R..	J1=1/2
N2	G3/G2	R..	K1=1/2/3/4		
N3	G2/G3	usw.			

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

20.5.7 Tangierende Geraden (R1=)

Von einem Punkt aus können zwei Geraden gezogen werden, die an einen Kreis tangieren. Mit dem Wort R1= im Satz mit dem tangierenden Element wird angegeben, welche tangierende Gerade verwendet wird.

a. R1=1 : die linke tangierende Gerade
b. R1=2 : die rechte tangierende Gerade



Maßgebend für die Festlegung links und rechts ist:

- für eine Bewegung von der Geraden zum Kreis die Blickrichtung vom Startpunkt zum Mittelpunkt
- für eine Bewegung vom Kreis zur Geraden die Blickrichtung vom Mittelpunkt zum Endpunkt

R1=1 und R1=2 werden in der gleichen Weise programmiert wie R1=0 im entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen.

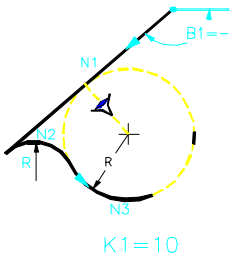
Hinweis: Bei R1=0 wird automatisch durch die CNC bestimmt, welche tangierende Gerade die kontinuierliche Bewegung beibehält, so dass das Werkzeug nicht in Rückwärtsrichtung fährt.

20.5.8 Verbindungskreis am Tangentenpunkt Gerade-Kreis oder umgekehrt

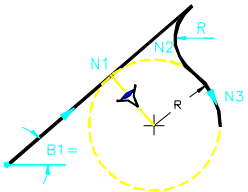
Wenn eine Gerade an einen Kreis tangiert, so sind zwei Verbindungskreise möglich, und zwar ein Kreis links von der Geraden durch den Kreismittelpunkt und senkrecht zur Geraden, der andere rechts von der Geraden.

Der linke Kreis wird mit dem Anzeiger K1=10 programmiert, der rechte mit K1=20.

Gerade tangiert an Kreis



K1=10



K1=20

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

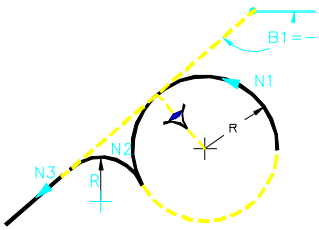
N1	G1		R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=10/20
N3	G2/G3	usw.	

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

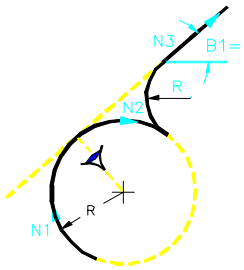
N1	G1		B1=..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=10/20	
N3	G2/G3	usw.		

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

Kreis tangiert an Gerade



K1=10



K1=20

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=10/20	
N3	G1	usw.		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=10/20		
N3	G1	usw.			

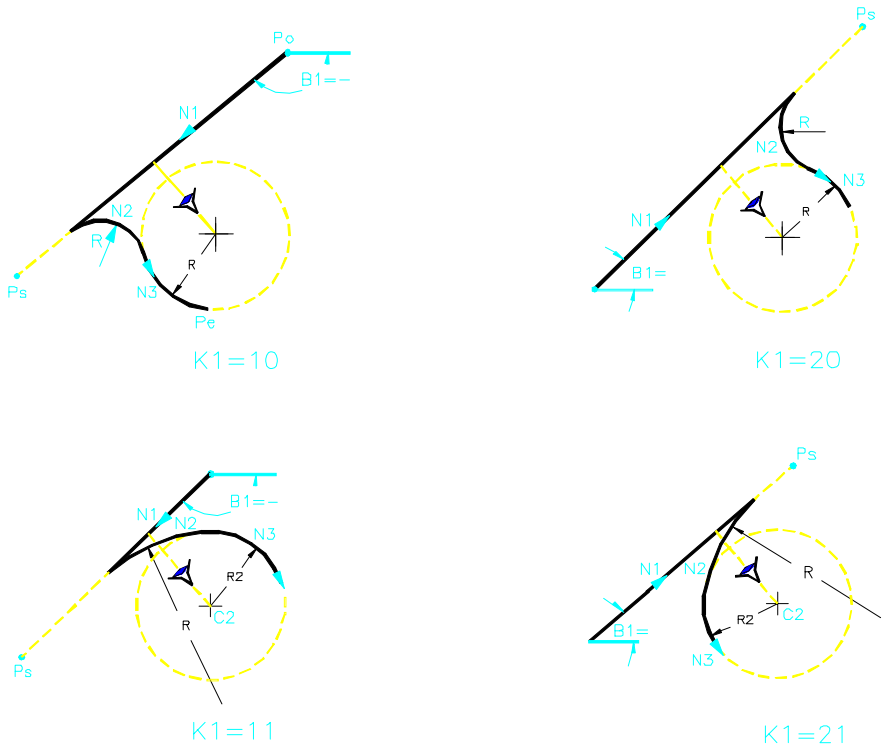
Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

20.5.9 Verbindungskreis zwischen einer Geraden und einem Kreis die sich nicht schneiden/tangieren

Wenn eine Gerade einen Kreis nicht schneidet/tangiert, so sind zwei Verbindungskreise möglich links von der Geraden durch den Mittelpunkt und senkrecht zur Geraden. Ähnliche Verbindungskreise lassen sich rechts von der Geraden anordnen.
Ein Kreis berührt den Kreis an der Außenseite. Der linke Kreis wird mit K1=10 programmiert, der gleiche Kreis rechts mit K1=20.
Der zweite Verbindungskreis liegt um den Kreis. In diesem Fall wird der linke Kreis mit K1=11 und der gleiche Kreis rechts mit K1=21 programmiert.

Die Formate sind folgende:

Gerade und Kreis



Der Startpunkt von N1 ist bekannt

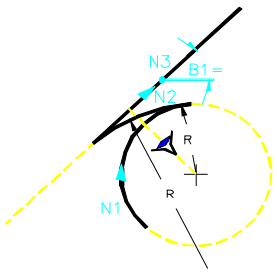
N1	G1		B1=..	{X.. Y.. I1=0}
N2	G2/G3	R..		K1=10/11 oder K1=20/21
N3	G2/G3	usw.		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

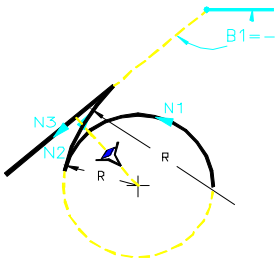
N1	G1		B1=..	X.. Y.. I1=0
N2	G2/G3	R..		K1=10/11 oder K1=20/21
N3	G2/G3	usw.		

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

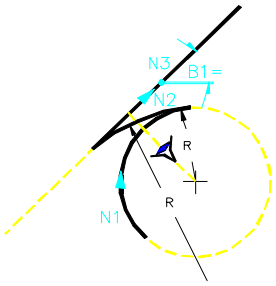
Kreis und Gerade



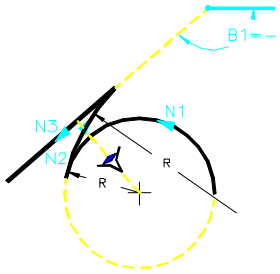
K1=11



K1=21



K1=11



K1=21

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=10/11 oder K1=20/21	
N3	G1	usw.		

Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

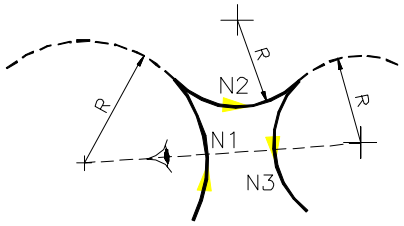
N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=10/11 oder K1=20/21		
N3	G1	usw.			

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

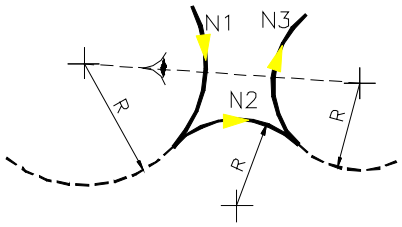
20.5.10 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen die nebeneinander liegen

Bei zwei Kreisen die sich nicht schneiden/tangieren und nebeneinander liegen, lassen sich links von der Geraden durch die Mittelpunkte vier Verbindungskreise anordnen. Die ersten zwei sind auch möglich bei tangierenden Kreisen. Ähnliche Verbindungskreise lassen sich rechts von der Geraden durch die Mittelpunkte anordnen.

Das Wort K1=.. für einen Verbindungskreis außen an den beiden Kreisen lautet:



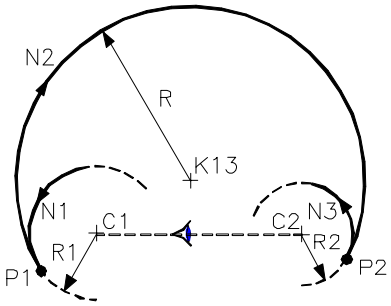
K1=12

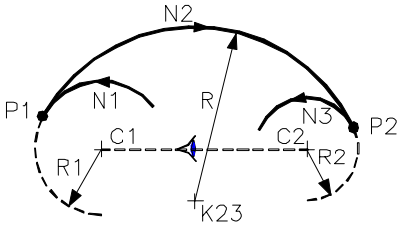


K1=22

- für den linken Verbindungskreis : K1=12
- für den rechten Verbindungskreis : K1=22

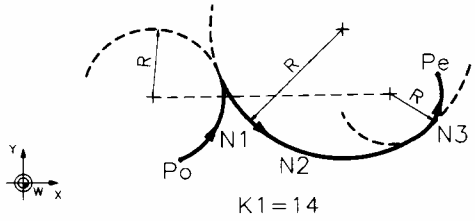
Das Wort K1=.. für einen Verbindungskreis außen um die beiden Kreise lautet:



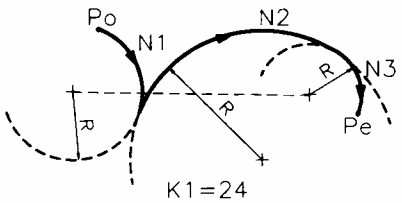


- für den linken Verbindungskreis : K1=13
- für den rechten Verbindungskreis : K1-23

Das Wort K1= für einen Verbindungskreis außen am ersten Kreis lautet:



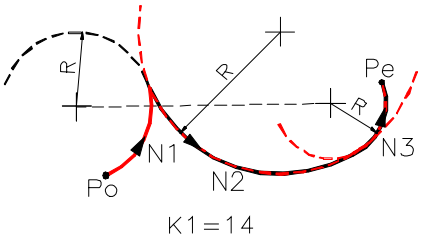
K1=14



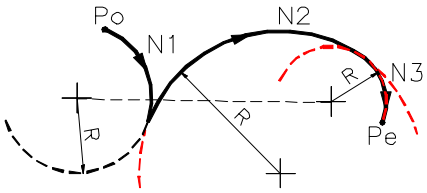
K1=24

- für den linken Verbindungskreis : K1=14
- für den rechten Verbindungskreis : K1=24

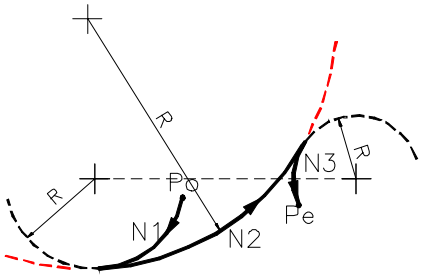
Das Wort K1= für einen Verbindungskreis außen um den ersten Kreis lautet:



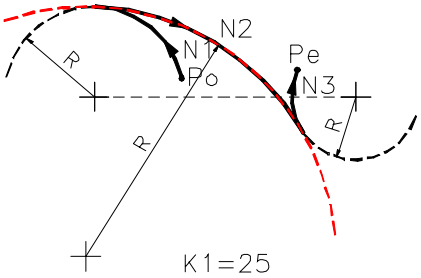
K1=14



K1=24



K1=15



K1=25

- für den linken Verbindungskreis : K1=15
- für den rechten Verbindungskreis : K1=25

Hinweis: Die von der Steuerung verwendete Standardvorgabe für K1= hängt von der programmierten Bewegungsrichtung auf den drei Kreisen ab (G2 oder G3).

Die Formate sind folgende:

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=12/13/14/15 oder K1=22/23/24/25	
N3	G2/G3	usw.		

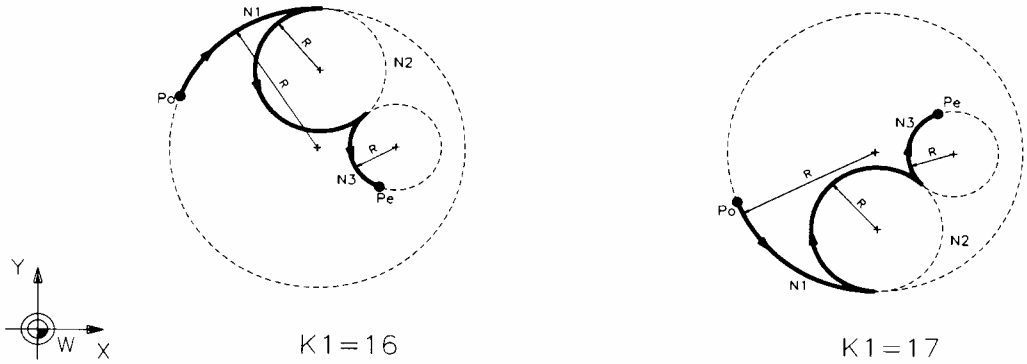
Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=12/13/14/15 oder K1=22/23/24/25		
N3	G2/G3	usw.			

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

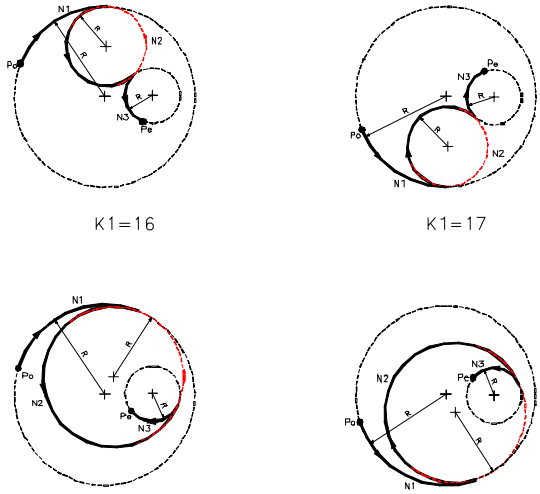
20.5.11 Verbindungskreis zwischen zwei Kreisen von denen einer innerhalb des anderen liegt

Bei zwei Kreisen, von denen einer innerhalb des anderen liegt, lassen sich links von der Geraden durch die Mittelpunkte zwei Verbindungskreise anordnen. Ähnliche Verbindungskreise lassen sich rechts von der Geraden durch die Mittelpunkte anordnen.
Das Wort K1=.. für einen Verbindungskreis außen am kleineren Kreis lautet:



- für den linken Verbindungskreis : K1=16
- für den rechten Verbindungskreis : K1=26

Das Wort K1= für einen Verbindungskreis außen um den kleineren Kreis lautet:



- für den linken Verbindungskreis : K1=17
- für den rechten Verbindungskreis : K1=27

Hinweis: Die von der Steuerung verwendete Standardvorgabe für K1= hängt von der programmierten Bewegungsrichtung auf den drei Kreisen ab (G2 oder G3).

Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=16/17 oder K1=26/27	
N3	G2/G3	usw.		

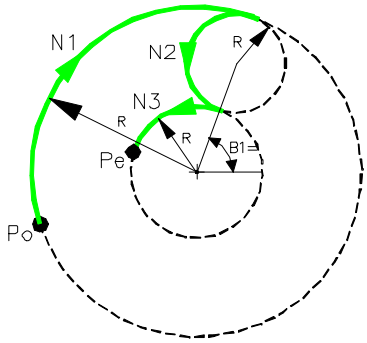
Der Startpunkt von N1 ist nicht bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	K1=16/17 oder K1=26/27		
N3	G2/G3	usw.			

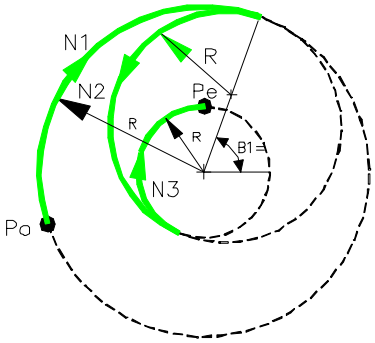
Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

20.5.12 Verbindungskreis bei zwei konzentrischen Kreisen

Wenn zwei Kreise konzentrisch sind, so entspricht die Programmierung der Programmierung eines Kreises der innerhalb des anderen liegt, allerdings mit der Ausnahme, dass der Winkel (B1=) programmiert werden muss, der die Gerade durch den gemeinsamen Mittelpunkt und den Mittelpunkt des Verbindungskreises mit der Hauptachse bildet.



K1=16



K1=17

Für beide Fälle ist das folgende Format vorgesehen:

Der Startpunkt von N1 und der Radius des Verbindungskreises sind bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R1=1/2
N2	G2/G3	R..	B1=..	K1=16/17
N3	G2/G3	I..	J..	

Der Startpunkt von N1 und der Radius des zweiten Kreises sind bekannt

In diesem Fall wird der Radius des Verbindungskreises durch die Steuerung berechnet.

N1	G2/G3	I..	J..		
N2	G2/G3	B1=..	K1=16/17		
N3	G2/G3	I..	J..	X..	Y..

Für das Format der Sätze N1 und N3 sei auf den entsprechenden Abschnitt bei kontinuierlichen Bewegungen verwiesen.

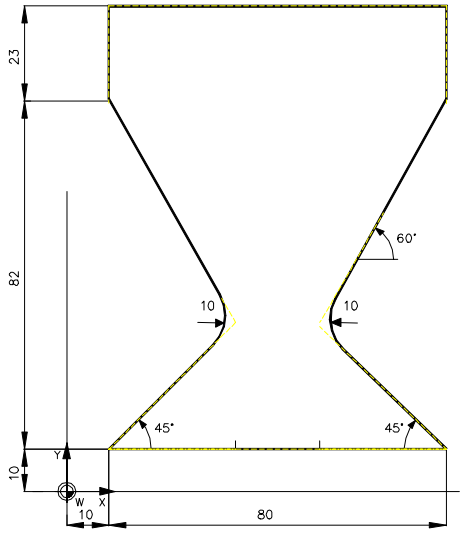
Der Startpunkt von N1 ist bekannt

N1	G2/G3	I..	J..	R..

Die weiteren Sätze bleiben unverändert.

20.6 Beispiele

Beispiel 1. Schnittpunktberechnung

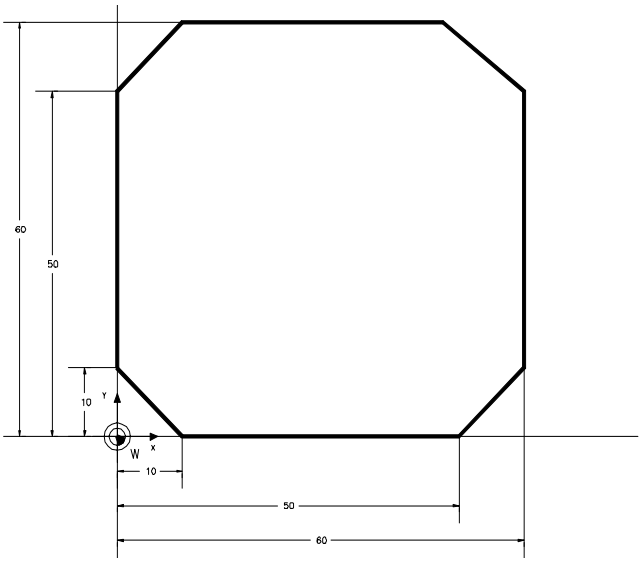


N64001	
N1 G54	Programmnullpunkt festlegen
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	Werkzeug 1 einwechseln
N3 G0 X0 Y0 Z10 M3	Spindel starten und Werkzeug auf Startpunkt fahren
N4 G1 Z-10 F500	Werkzeug auf Tiefe zustellen
N5 G43 Y10	Werkzeug BIS zur Kontur fahren
N6 G42	Radiuskorrektur RECHTS setzen
N7 G64	Geometrieberechnungen aktivieren
N8 X90	Werkzeug parallel zur X-Achse verfahren. Y-Koordinate kann entfallen
N9 B1=135	Eine Gerade unter einem Winkel. Der Startpunkt für diese Gerade ist bekannt, so dass Programmieren des Winkels genügt
N10 G2 R10	Eine Rundung am Schnittpunkt der Geraden von Satz N9 und N11
N11 G1 X90 Y92 B1=60	Eine Gerade unter einem Winkel zu einem Endpunkt
N12 Y115	Achsparallele Bewegungen
N13 X10	
N14 Y92	
N15 B1=-60	Geraden unter einem Winkel, einschließlich der Rundung (N16) zwischen diesen Geraden
N16 G2 R10	
N17 G1 X10 Y10 B1=45	
N18 G40	Radiuskorrektur aufheben
N19 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N20 X0 Y0	Werkzeug auf einen Punkt frei vom Werkstück fahren
N21 G0 Z100	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen
N22 M30	Programm-Ende

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

N801 G98 X0 Y0 Z0 I100 J130 K-10
N802 G99 X10 Y10 Z0 I80 J105 K-10

Beispiel 2. Einfügen einer Fase zwischen Geraden



N64002	
N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X-20 Y-20 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 Y0	
N6 G42	
N7 G64	
N8 X60	Achsparallele Bewegungen
N9 I10	Fase zwischen den Geraden von N8 und N10.
N10 Y60	Achsparallele Bewegungen
N11 I10	Fase zwischen den Geraden von N10 und N12.
N12 X0	Achsparallele Bewegungen
N13 I10	Fase zwischen den Geraden von N12 und N14.
N14 Y0	Achsparallele Bewegungen
N15 I10	Fase zwischen den Geraden von N14 und N16.
N16 X10	Letzte Bewegung zum Definieren der Fasenlage
N17 G40	Radiuskorrektur aufheben
N18 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N19 Y-20	Werkzeug auf einen Punkt frei vom Werkstück fahren
N20 G0 Z100	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen
N21 M30	Programm-Ende

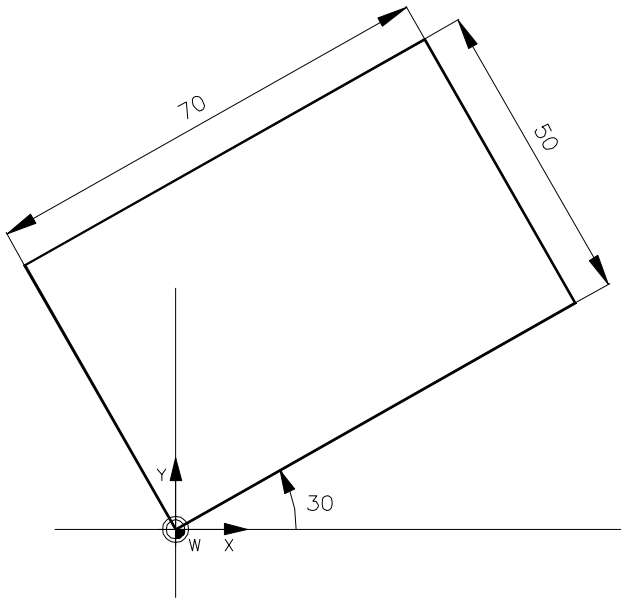
Hinweise: 1. Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

N801 G98 X-10 Y-10 Z0 I80 J80 K-10
N802 G99 X-5 Y-5 Z0 I70 J70 K-10

2. Wenn statt einer Fase eine Rundung programmiert werden soll, sind einige kleine Änderungen erforderlich:

N9 G3 R10
N10 G1 Y60
N11 G3 R10
N12 G1 usw.

Beispiel 3. Parallellinien

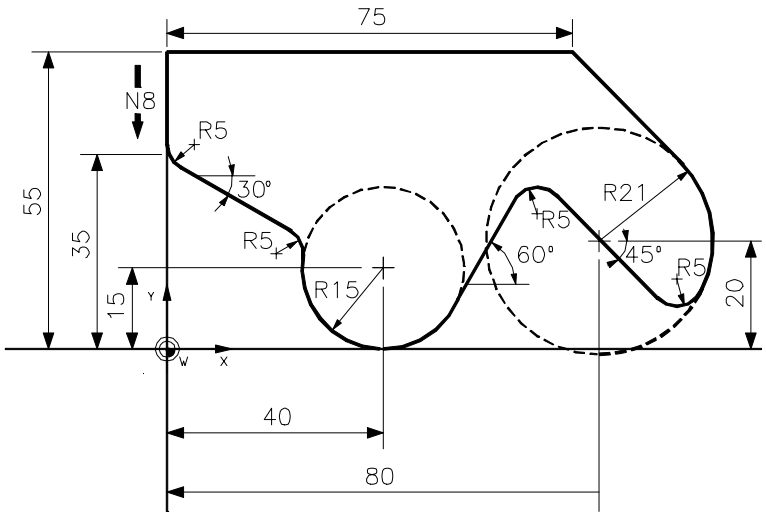


N64003	
N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X-10 Y0 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 X-4.33 Y-2.5	
N6 G42	
N7 G64	
N8 X0 Y0 B1=30 I1=0	Eine Gerade definiert durch einen Hilfspunkt (X0, Y0) und den Winkel mit der X-Achse
N9 X0 Y0 B1=120 I1=70	Eine Gerade definiert durch einen Hilfspunkt (X0, Y0) und den Winkel mit der X-Achse, in einem Abstand von 70 von der Geraden durch den Nullpunkt
N10 X0 Y0 B1=-150 I1=50	Eine Gerade definiert durch einen Hilfspunkt (X0, Y0) und den Winkel mit der X-Achse programmiert in der Bewegungsrichtung, in einem Abstand von 50 von der Geraden durch den Nullpunkt.
N11 X0 Y0 B1=-60	Eine Gerade definiert durch den Endpunkt (X0, Y0) und den Winkel mit der X-Achse programmiert in der Bewegungsrichtung
N12 G40	Radiuskorrektur aufheben
N13 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N14 X-10 Y-10	Werkzeug auf einen Punkt frei vom Werkstück fahren
N15 Z100	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen
N16 M30	Programm-Ende

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

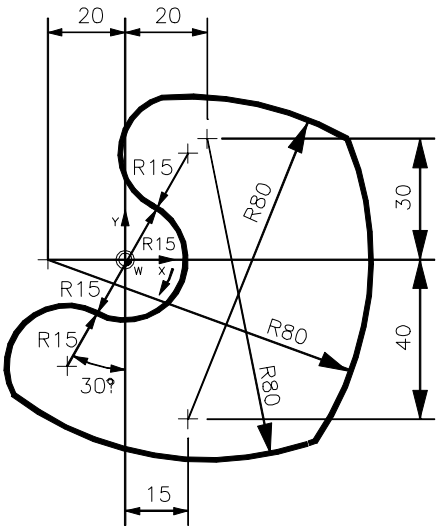
N801 G98 X-35 Y-15 Z0 I110 J105 K-10
N802 G99 X-30 Y-10 Z0 I120 J95 K-10

Beispiel 4. Schnittpunkt Gerade-Kreis und Kreis-Gerade



N64004	
N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X-5 Y60 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 X0	
N6 G42	
N7 G64	
N8 B1=-90	Werkzeug entlang der Y-Achse herunterfahren
N9 G3 R5	Eine Rundung zwischen den Geraden von N8 und N10
N10 G1 X0 Y35 I1=0 B1=-30 J1=2	Werkzeug entlang der Geraden fahren. Der Startpunkt für die Gerade ist als Hilfspunkt, der Winkel in der Bewegungsrichtung programmiert. Es wird der rechte Schnittpunkt (J1=2) der Geraden und des Kreises von N12 verwendet
N11 G2 R5	Eine Rundung zwischen der Geraden von N10 und dem Kreis von N12
N12 G3 I40 J15 R15 R1=0	Den Kreis abfahren, bis zum Tangentenpunkt des Kreises und der Geraden von N13
N13 G1 B1=60	Eine Gerade. Der Tangentenpunkt ist der bekannte Startpunkt
N14 G2 R5	Eine Rundung zwischen den Geraden von N13 und N15
N15 G1 X80 Y20 I1=0 B1=-45 J1=2	Eine Gerade durch den Mittelpunkt des Kreises von N17. Der Mittelpunkt wird als Hilfspunkt der Geraden verwendet. Es wird der Schnittpunkt in der Bewegungsrichtung verwendet (J1=2
N16 G3 R5	Eine Rundung zwischen der Geraden von N15 und dem Kreis von N17
N17 I80 J20 R21 R1=0	Den Kreis abfahren, bis zum Tangentenpunkt des Kreises und der Geraden von N18
N18 G1 X75 Y55	Eine Gerade zum programmierten Endpunkt der Geraden
N19 X-20	Werkzeug parallel zur X-Achse fahren, bis das Werkzeug frei vom Werkstück ist
N20 G40	Radiuskorrektur aufheben
N21 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N22 G0 Z100 M30	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen. Programm-Ende

Beispiel 5. Schnittpunkt Kreis-Kreis

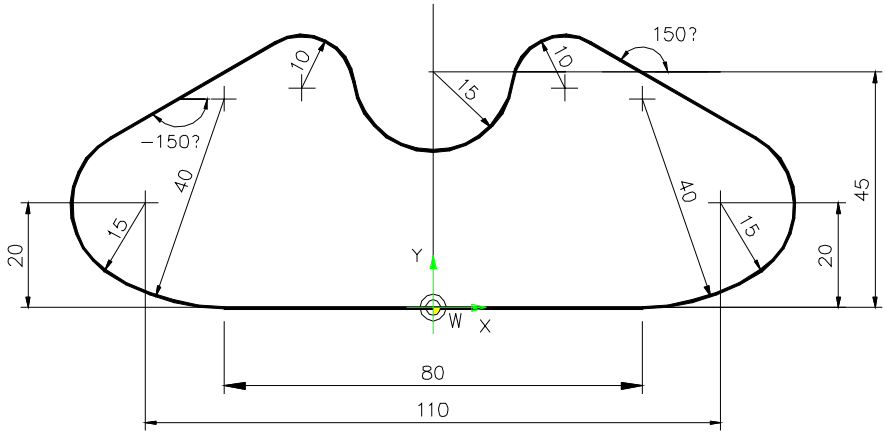


N64005	
N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X0 Y0 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 X15	
N6 G42	
N7 G64	
N8 G2 R15 R1=0	Den Kreis abfahren, bis zum Tangentenpunkt mit dem nächsten Kreis. Der Startpunkt für diesen Kreis ist von den vorherigen Sätzen bekannt
N9 G3 R15 B3=-120 L3=30 J1=1	Den Kreis abfahren, der durch die Polarkoordinaten seines Mittelpunktes (B3=.., L3=..) und den Radius definiert ist. Es wird der linke Schnittpunkt (J1=1) mit dem Kreis von N10 verwendet.
N10 I20 J30 R80 J1=1	Den Kreis abfahren, der durch die kartesischen Koordinaten seines Mittelpunktes und den Radius definiert ist. Es wird der linke Schnittpunkt (J1=1) mit dem Kreis von N11 verwendet.
N11 I-20 J0 R80 J1=1	Die gleiche Bewegungsart wie bei N10
N12 I15 J-40 R80 J1=1	
N13 R15 B3=60 L3=30 R1=0	Den Kreis abfahren, bis zum Tangentenpunkt mit dem Kreis von N14. Der Kreis ist durch seine polaren Mittelpunktkoordinaten (B3=.., L3=..) und den Radius definiert
N14 G2 X15 Y0 R15	Den mit Endpunkt und Radius programmierten Kreis abfahren
N15 G40	Radiuskorrektur aufheben
N16 G1 X0	Geometrieberechnungen aufheben
N17 G63	Werkzeug auf einen Punkt frei vom Werkstück fahren
N18 G0 Z100 M30	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

N801 G98 X-45 Y-60 Z0 I140 J140 K-10
N802 G99 X-40 Y-60 Z0 I125 J120 K-10

Beispiel 6. Verbindungskreis zwischen Geraden und Kreis



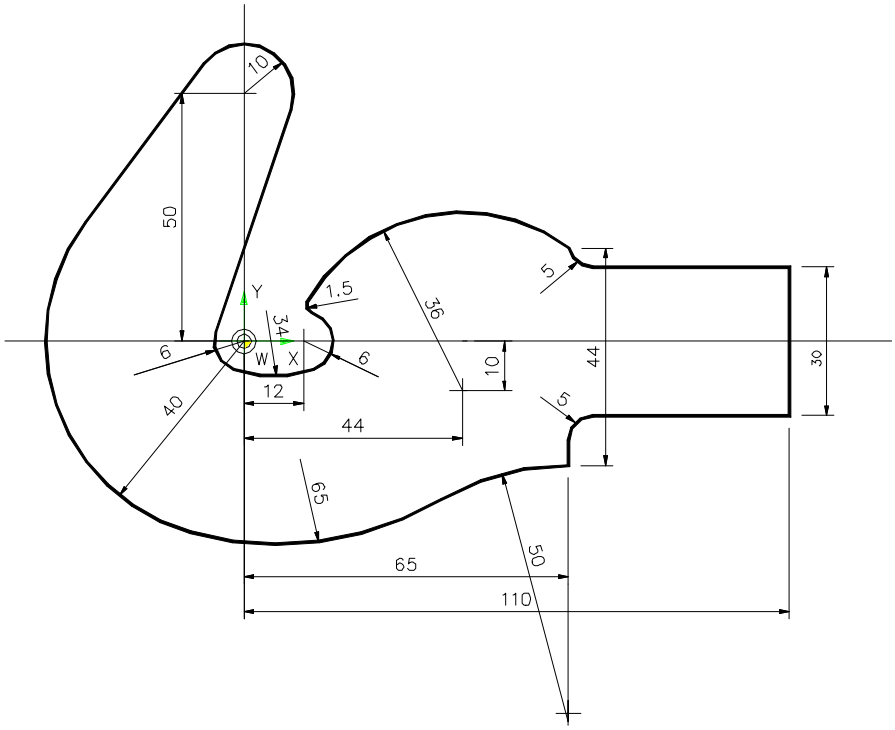
N64006

N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X0 Y-20 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 Y0	
N6 G42	
N7 G64	
N8 B1=0	Entlang der X-Achse fahren. Der Startpunkt für diese Gerade ist von den vorherigen Sätzen bekannt
N9 G3 R40	Ein umliegender Verbindungskreis zwischen der Geraden von N8 und dem Kreis von N10. Die Gerade schneidet/tangiert den Kreis nicht
N10 G3 I55 J20 R15 R1=0	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit der Geraden von N11. Der Kreis ist mit den kartesischen Koordinaten seines Mittelpunktes und dem Radius programmiert
N11 G1 B1=150	Eine Gerade. Der Startpunkt für die Gerade ist der Tangentenpunkt mit dem Kreis von N10. Die Gerade schneidet/tangiert den Kreis von N13 nicht
N12 G3 R10	Ein Verbindungskreis zwischen der Geraden von N11 und dem Kreis von N13
N13 G2 I0 J45 R15	Ein Kreis vom Tangentenpunkt mit dem Kreis von N12 zum Tangentenpunkt mit dem Kreis von N14
N14 G3 R10	Ähnlich wie N12
N15 G1 B1=-150 R1=0	Eine Gerade zum Tangentenpunkt mit dem Kreis von N16
N16 G3 I-55 J20 R15	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit dem umliegenden Verbindungskreis von N17
N17 G3 R40	Der umliegende Verbindungskreis
N18 G1 X0 Y0 B1=0	Eine Gerade entlang der X-Achse zum programmierten Endpunkt
N19 G40	Radiuskorrektur aufheben
N20 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N21 G0 Z100	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen
N22 M30	Programm-Ende

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

N801 G98 X-90 Y-15 Z0 I180 J90 K-10
N802 G99 X-70 Y-5 Z0 I140 J60 K-10

Beispiel 7. Verbindungskreis zwischen Kreisen



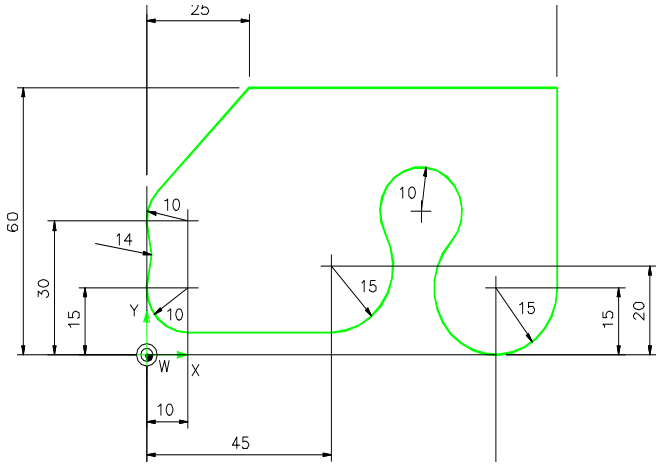
N64007	
N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel. Die Radiuskorrektur LINKS wird gesetzt
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X120 Y-35 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 Y-15	
N6 G41	
N7 G64	
N8 B1=180	Parallel zur X-Achse verfahren. Der Startpunkt ist von den vorherigen Sätzen bekannt
N9 G3 R5	Eine Rundung zwischen den Geraden von N8 und N10
N10 G1 X65 Y-22 I1=0 B1=-90 J1=1	Eine Abwärtsgerade parallel zur Y-Achse bis zum linken Schnittpunkt des Kreises von N11
N11 G3 I65 J-72 R50	Ein Kreis zum Startpunkt des Verbindungskreises von N12
N12 G2 R65	Ein Verbindungskreis außen am Kreis von N11 und außen um den Kreis von N13
N13 G2 I0 J0 R40 R1=0	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit der Geraden des nächsten Sätze
N14 G1 R1=0	Gemeinsame Tangente an den Kreisen N13 und N15
N15 G2 I0 J50 R10 R1=0	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit der Geraden vom nächsten Satz
N16 G1 R1=0	Gemeinsame Tangente an den Kreisen von N15 und N17
N17 G3 I0 J0 R6	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit dem Verbindungskreis vom nächsten Satz
N18 G3 R34	Ein Verbindungskreis, der um die Kreise von N17 und N19 liegt
N19 G3 I12 J0 R6 J1=1	Ein Kreis bis zum Tangentenpunkt mit der Rundung des nächsten Sätze. Der Kreis schneidet den Kreis von Satz N21

N20 G2 R1.5	Der Rundung am Schnittpunkt der beiden Kreise von N19 und N21
N21 G2 I44 J-10 R36 R1=0	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit der Geraden vom nächsten Satz
N22 G1 X65 Y22	Eine Gerade programmiert mit seinem Endpunkt
N23 B1=-90	Eine Abwärtsgerade parallel zur Y-Achse
N24 G3 R5	Eine Rundung zwischen den Geraden von N23 und N25
N25 G1 X110 Y15 B1=0	Eine Gerade parallel zur X-Achse, programmiert mit Endpunkt und Winkel
N26 Y-40	Eine Abwärtsgerade parallel zur Y-Achse
N27 G40	Radiuskorrektur aufheben
N28 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N29 X120	Werkzeug auf einen Punkt frei vom Werkstück fahren
N30 G0 Z100 M30	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen. Programm-Ende

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

```
N801 G98 X-50 Y-50 Z0 I170 J120 K-10
N802 G99 X-45 Y-45 Z0 I160 J110 K-10
```

Beispiel 8. Verbindungskreis mit Auswahl größerer Bogen

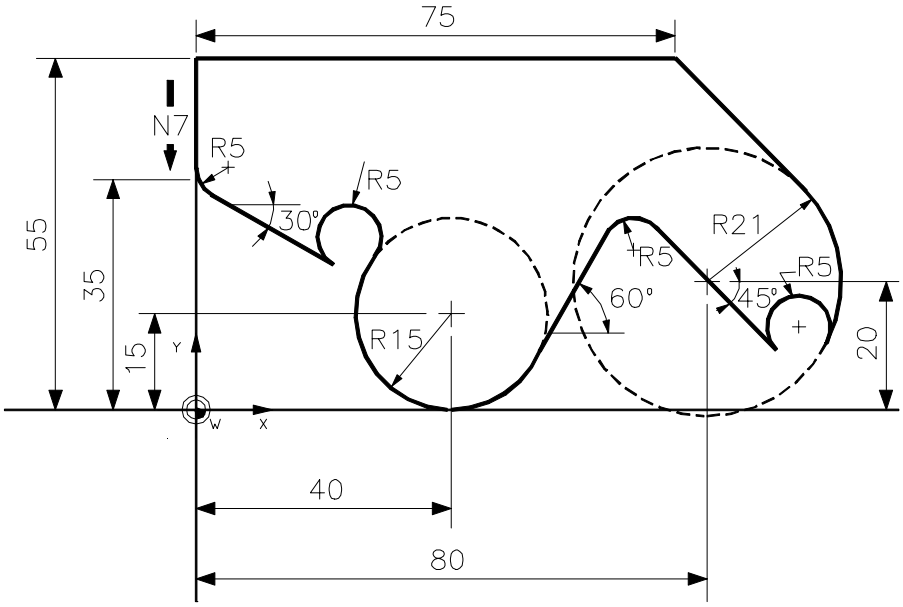


N64008	
N1 G54	Ähnlich wie die Sätze N1 bis N7 im ersten Beispiel. Die Radiuskorrektur LINKS wird gesetzt.
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)	
N3 G0 X115 Y60 Z10 M3	
N4 G1 Z-10 F500	
N5 G43 X100	
N6 G41	
N7 G64	
N8 R1=0	Eine Gerade. Die Gerade tangiert am Kreis von N9. Der Startpunkt für die Gerade ist von den vorherigen Sätzen bekannt
N9 G2 I85 J15 R15	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit dem Verbindungskreis vom nächsten Satz
N10 G3 R10 K1=22	Ein Verbindungskreis zwischen den Kreisen von N9 und N11. Der größere Bogen wird benötigt. In diesem Fall ist der Anzeiger K1=22 zu programmieren. Wird dieser Anzeiger weggelassen, so wird der kürzere Bogen (K1=12) automatisch von der Steuerung verwendet
N11 G2 I45 J20 R15 R1=0	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit der gemeinsamen Tangente von N12
N12 G1 R1=0	Gemeinsame Tangente an den Kreisen von N11 und N13
N13 G2 I10 J15 R10	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit dem Verbindungskreis vom nächsten Satz
N14 G3 R14	Ein Verbindungskreis außen an den Kreisen von N13 und N15
N15 G2 I10 J30 R10 R1=0	Ein Kreis zum Tangentenpunkt mit der Geraden von N16
N16 G1 X25 Y60	Eine Gerade zum programmierten Endpunkt
N17 X115	Eine Gerade parallel zur X-Achse
N18 G40	Radiuskorrektur aufheben
N19 G63	Geometrieberechnungen aufheben
N20 Z100	Werkzeug in der Werkzeugachse zurückziehen
N21 M30	Programm-Ende

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

N801 G98 X-10 Y-10 Z0 I120 J80 K-10
N802 G99 X-5 Y-5 Z0 I110 J70 K-10

Beispiel 9. Diskontinuierliche Bewegung zwischen Geraden und Kreis



Vergleichen Sie dieses Programm mit dem Programm vom Beispiel 4. Die Unterschiede sind folgende N11 und N16

```
N64009
N1 G54
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)
N3 G0 X-5 Y60 Z10 M3
N4 G1 Z-10 F500
N5 G43 X0
N6 G42
N7 G64
N8 B1=-90
N9 G3 R5
N10 G1 X0 Y35 I1=0 B1=-30 J1=2
N11 G2 R5 K1=4
```

Die Drehrichtung auf dem Kreis wurde geändert und der Anzeiger K1=4 programmiert, um den erforderlichen Kreis zu erzielen

```
N12 G3 I40 J15 R15 R1=0
N13 G1 B1=60
N14 G2 R5
N15 G1 X80 Y20 I1=0 B1=-45 J1=2
N16 G2 R5 K1=4
```

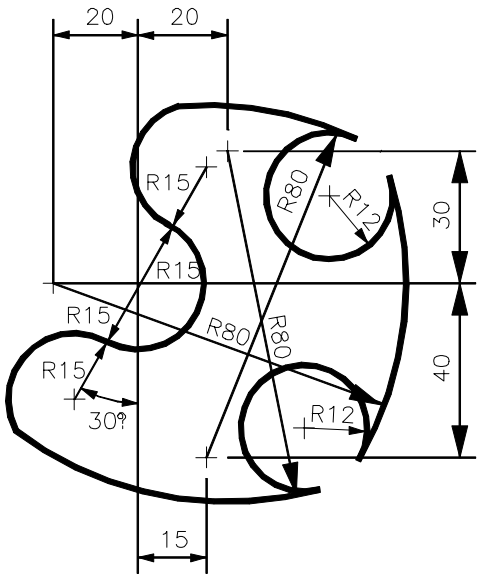
Die gleichen Änderungen wie im Satz N11

```
N17 G3 I80 J20 R21 R1=0
N18 G1 X75 Y55
N19 X-20
N20 G40
N21 G63
N22 G0 Z100 M30
```

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

```
N801 G98 X-10 Y-20 Z0 I140 J100 K-10
N802 G99 X0 Y-10 Z0 I120 J80 K-10
```

Beispiel 10 Diskontinuierliche Bewegung zwischen zwei Kreisen



Vergleichen Sie dieses Programm mit dem Programm vom Beispiel 5. Die Rundungen von N11 und N13 sind unterschiedlich. Der Anzeiger K1=4 wurde programmiert um den erforderlichen Kreis am Schnittpunkt der sich schneidenden Kreise zu erhalten.

```
N64010
N1 G54
N2 S1000 T1 M6 (RADIUS 2 mm)
N3 G0 X0 Y0 Z10 M3
N4 G1 Z-10 F500
N5 G43 X15
N6 G42
N7 G64
N8 G2 R15 R1=0
N9 G3 R15 B3=-120 L3=30 J1=1
N10 I20 J30 R80 J1=1
N11 G2 R12 K1=4
N12 G3 I-20 J0 R80 J1=1
N13 G2 R12 K1=4
N14 G3 I15 J-40 R80 J1=1
N15 R15 B3=60 L3=30 R1=0
N16 G2 X15 Y0 R15
N17 G40
N18 G1 X0
N19 G63
N20 G0 Z100
N21 M30
```

Hinweis: Um eine grafische Darstellung dieses Programms in einer der Grafikbetriebsarten der Steuerung zu erhalten, können nach N1 die folgenden Sätze eingefügt werden:

```
N801 G98 X-45 Y-60 Z0 I140 J140 K-10
N802 G99 X-40 Y-60 Z0 I125 J120 K-10
```

21. Beilage

21.1 Schwenken der Bearbeitungsebene

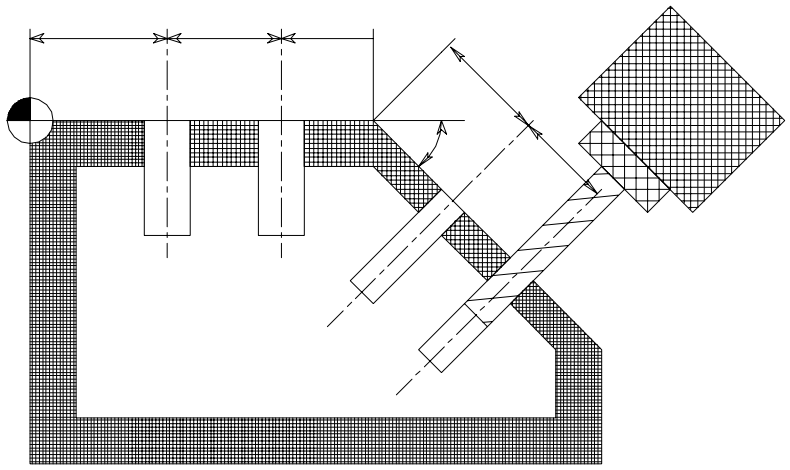
21.1.1 Einführung

Die Steuerung unterstützt die Schwenken von Bearbeitungsebene an Werkzeugmaschinen mit Schwenkköpfen sowie Schwenktischen. Beachten Sie Ihr Maschinenhandbuch.

Typische Anwendungen sind z.B. schräge Bohrungen oder schräg im Raum liegende Konturen. Die Bearbeitungsebene wird dabei immer um den aktiven Nullpunkt geschwenkt. Wie gewohnt, wird die Bearbeitung in einer Hauptebene (z.B. X/Y-Ebene) programmiert, jedoch in der Ebene ausgeführt, die zur Hauptebene geschwenkt wurde.

Für die Programmierung die frei programmierbaren Bearbeitungsebene siehe die Beschreibung von die G7-Funktion.

Mit der G7 Funktion wird die Verdrehung der Bearbeitungsebene definiert und ausgeführt. Die G7 Funktion besteht aus zwei Teilen:
- Bearbeitungsebene neu definieren, drehen des Koordinatensystems.
- Falls programmiert, das Werkzeug senkrecht auf die definierte Bearbeitungsebene schwenken.



Eine Bearbeitung auf einer schrägen Werkstückebene ist in lokalen Koordinaten programmiert. Dabei liegt die lokalen Hauptebene auf der schrägen Ebene und steht die Werkzeugachse senkrecht auf der Ebene.
Die Steuerung kennt den Zusammenhang zwischen den programmierten lokalen Koordinaten und den wirklichen Maschinenachsen und verrechnet diese. Die Steuerung verrechnet die Werkzeugkorrektur.

Die CNC unterscheidet beim Schwenken der Bearbeitungsebene zwei Maschinentypen:

1) Maschine mit fester Werkzeugkopf
   Die Lage der transformierten Werkzeugachse ändert sich im Bezug auf das maschinenfesten Koordinatensystem nicht. Wenn Sie Ihren Tisch, also das Werkstück, z.B. um 90° drehen, dreht sich das Koordinatensystem nicht mit. Wenn Sie in der Betriebsart Manueller Betrieb die Achsrichtungs-Taste Z+ drücken, verfährt das Werkzeug in die Richtung Z+.

2) Maschine mit geregelter Werkzeugkopf
Die Lage der geschwenkten (transformierten) Werkzeugachse ändert sich im Bezug auf das maschinenfeste Koordinatensystem:
Drehen Sie den Schwenkkopf Ihrer Maschine, also das Werkzeug, z.B. in der B-Achse um +90°, dreht sich das Koordinatensystem mit. Wenn Sie in der Betriebsart Manueller Betrieb die Achsrichtungs-Taste Z+ drücken, verfährt das Werkzeug in die Richtung Z+ und X+ des maschinenfesten Koordinatensystems.

Mit der G7-Funktion definieren Sie die Lage der Bearbeitungsebene durch die Eingabe von Schwenkwinkeln. Eingegebene Winkel beschreiben die Winkelkomponenten eines Raumvektors.

Wenn Sie die Winkelkomponenten des Raumvektors programmieren, berechnet die Steuerung die Winkelstellung der Schwenkachsen automatisch. Die Lage des Raumvektors, also die Lage der Werkzeugachse, berechnet die CNC durch Drehung um das maschinenfeste Koordinatensystem. Die Reihenfolge der Drehungen für die Berechnung des Raumvektors ist fest: Zuerst dreht die CNC die C-Achse, danach die B-Achse und schließlich die A-Achse.

Die G7-Funktion wirkt ab seiner Definition im Programm.

Die CNC kann nur geregelte Achsen automatisch positionieren. Bediente Handachsen können handmassig in die richtige Position gesetzt werden.
In der G7-Definition können Sie zusätzlich zu den Schwenkwinkeln einen Sicherheitsabstand eingeben, mit dem die Schwenkachsen positioniert werden.
Nur voreingestellte Werkzeuge verwenden (volle Werkzeuglänge in der Werkzeugtabelle).
Beim Schwenkvorgang bleibt die Position der Werkzeugspitze gegenüber dem Werkstück unverändert. (Abhängig von Bewegungstype L1=).

Die CNC führt den Schwenkvorgang mit Eilgang aus.

21.1.2 Maschinentypen

Für die Bearbeitungsebene schwenken können Fräsmaschinen mit vier oder fünf Achsen verwendet werden.
Abhängig von der Ebene die geschwenkt wird, braucht man andere Maschinentypen für die Bearbeitung. Um alle Seiten und Ebenen (außer die Unterseite) ohne neue Aufspannung zu erreichen, sind mindestens zwei Rundachsen und drei Linearachsen notwendig.

Die mögliche Maschinentypen sind:

Schwenkkopf 90° und Drehtisch
Der Schwenkkopf kann auf zwei Stellungen stehen. Durch den Schwenkkopf können die Oberseite und Hinterseite bearbeitet werden. Durch den Drehtisch (C-Achse) können die vier Seitenkanten bearbeitet werden.
Nur wenn der Schwenkkopf auch (manuell) schräg gesetzt werden kann, ist die Maschine geeignet für alle schräge Bearbeitungsebenen.

Doppel Drehtisch (A- und C-Achse)
Dadurch können alle Seiten und schräge Bearbeitungsebenen bearbeitet werden.

Doppel Drehtisch und Schwenkkopf 45° (A- und C-Achse)
Die A-Achse hat einen beschränkten Anschlag. Zusammen mit den zwei Stellungen des Schwenkkopfs können alle Seiten und schräge Bearbeitungsebenen bearbeitet werden.

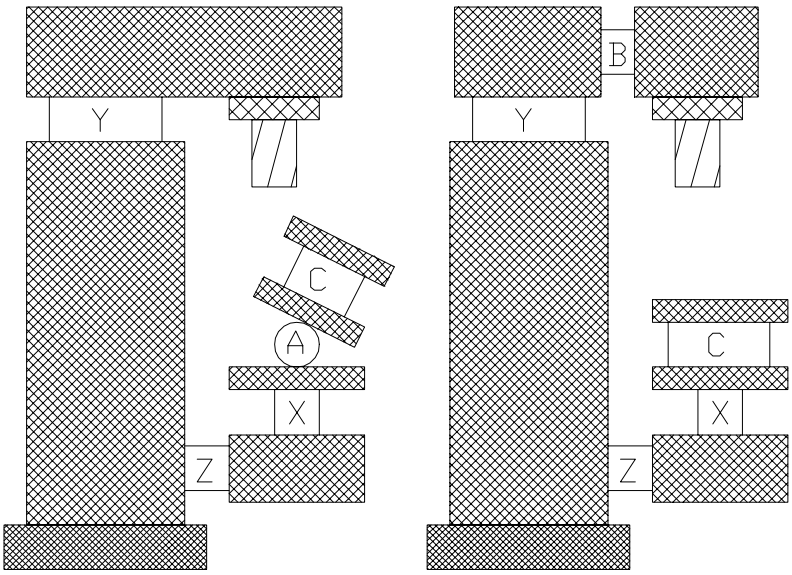
Doppel Drehtisch 45° (B- und C-Achse)
Die B-Achse steht dabei unter 45°. Alle Seiten und schräge Bearbeitungsebenen können bearbeitet werden.

Drehtisch und Drehkopf

Der Kopf (B-Achse) kann frei positioniert werden. Zusammen mit dem Tisch (C-Achse) können alle Seiten und schräge Bearbeitungsebenen bearbeitet werden.

Drehtisch und Drehkopf 45°

Der Kopf (B-Achse) steht auf 45°. Zusammen mit dem Tisch (C-Achse) können alle Seiten und die schräge Bearbeitungsebenen bearbeitet werden.

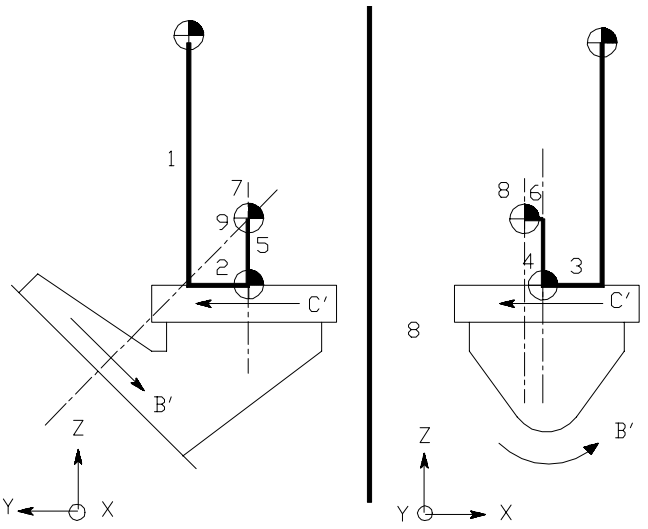


Sk

izze der meist geeigneten Maschinentypen für die schräge Bearbeitungsebene.

21.1.3 Kinematisches Modell

Um den Zusammenhang zwischen der Lage der Bearbeitungsebene und den Achspositionen zu ermitteln, ist die genaue Position der verschiedenen Drehpunkte der Rundachsen notwendig. Eine Beschreibung dieses Zusammenhanges heißt 'kinematisches Modell'. Das kinematische Modell wird in zwei 'Ketten' definiert. Eine Kette definiert den Abstand vom Referenzpunkt zum Werkzeug und die andere Kette definiert den Abstand von Referenzpunkt zum Werkstück.
Dabei braucht eine Kette nur beschrieben werden, wenn die Maschine eine oder mehrere Rundachsen hat. Alle anwesenden Rundachsen und Stellagen sollten beschreiben werden.



Erklärung von der Zeichnung (zum Beispiel Kinematisch Modell für DMU 50 V):

1,2,3 Drei Elementen in die X-, Y-, und Z-Richtung um der Mittelpunkt von dem Werkstücktisch (absolut) fest zu legen in bezug auf die Markerpositionen.

4 Element zum Definieren von der C-Achse.
Man braucht nur die Drehachse von einer Rundachse zu beschreiben, nicht das Mittelpunkt.

5,6 Zwei Elementen um die Drehachse von der zweiten Rundachse (inkrementell) zu erreichen.

7 Element zum Definieren von der Richtung (inkrementell) von der zweiten Drehachse. Dieser Richtung ist -45° in der A-Achse (rundum die X-Achse).

8 Element zum Definieren von die B-Achse.

9 Element um die -45° Verdrehung (Element 7) wieder auf zu heben. Dadurch endet die kinematische Kette ohne Drehung.

Das kinematische Modell wird mittels Maschinenkonstanten MC600 bis MC699 eingetragen.

Jede Verschiebung oder Verdrehung wird als Element der kinematischen Kette in drei Maschinenkonstanten festgelegt. Insgesamt können so 25 Elementen der kinematischen Kette festgelegt werden. Alle anwesenden Rundachsen und Stellachsen sollen beschrieben werden.

21.1.4 Bedienung

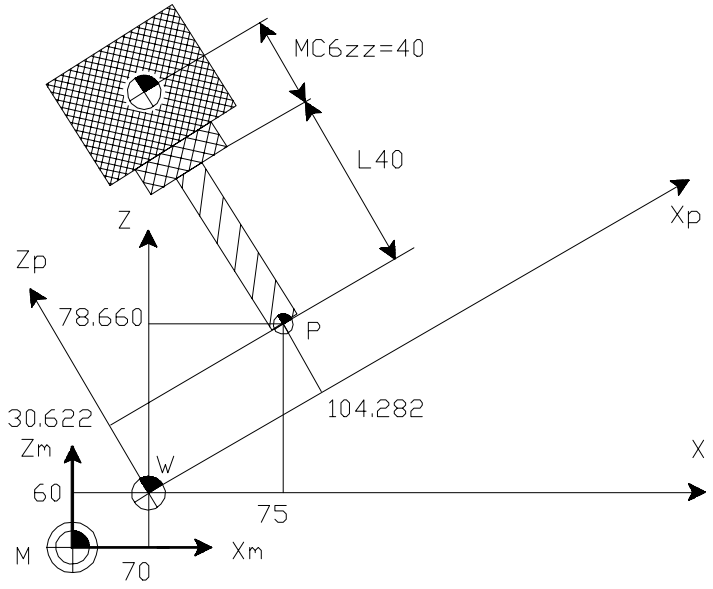
21.1.4.1 Handbetrieb

Die Achsen können in Handbetrieb verfahren werden.
Während des Handbetriebes werden die Achsen entlang der lokalen Koordinaten in der geschwenkten G7 Ebene verfahren. z.B. Im Tippbetrieb das Z-Achse bewegt sich das Werkzeug senkrecht auf der Ebene. Dabei können alle wirkliche lineare Maschinenachsen bewegen werden.

Die Verfahrtasten und die Handräder für die Linearachsen können wahlweise der G7 Ebene oder den Maschinenachsen zugeordnet werden. Die Anzeige erfolgt dann in G7 oder in den Maschinenachsen Ebene. Die Wahl zwischen G7 Ebene oder Maschinenachsen erfolgt mit einem neuen Softkey in der Softkeygruppe <Schritt / Kontinu>.

21.1.4.2 Anzeige

In der Anzeige wird mit einem gelben Ikone neben der Werkzeugnummer angezeigt, wenn G7 aktiv ist. Mittels einen kleinen "p" rechts neben den 'Achsenbuchstaben' wird angedeutet, ob die Position in der schrägen Bearbeitungsebene oder in Maschinenkoordinaten angezeigt wird. Der Bearbeitungsstatus ist mit dem aktuellen Stand der programmierten G7-Raumwinkeln erweitert.



Die Anzeige kann mittels eines neuen Softkeys, in der Softkeygruppe der Jogbetriebsarten, umgeschaltet werden. Wenn die Position in Maschinenkoordinaten angezeigt wird, wird die Position der wirklichen Werkzeugspitze angezeigt.

Die Positionsanzeige kann zwischen der Position in der G7 Ebene (Xp, Zp) oder der Position in den Maschinenkoordinaten (X, Z) wechseln.
Beide basieren auf dem aktiven Nullpunkt G52 + G54 + G92/G93.

21.1.4.3 Auslese Achse / Stellachse

Eine nicht geregelte Achse muss mit der Hand in die richtige Position gebracht werden. Davor oder danach muss aber die Schrägstellung des Werkzeuges auch über G7 eingetragen werden, sonst wird dieser Wert nicht mit eingerechnet.

Bemerkung: In G7 mit n7=<Parameternummer> wird die erwartete Position der Rundachsen in den Parametern gesetzt. Mit dieser Information kann eine Auslese Achse oder Stellachse manuell gesetzt werden.

Die Ausleseachse oder Stellachse sollte auch im kinematischen Modell beschrieben werden.

21.1.4.4 Referenzpunkt

Wenn während G7, der Referenzpunkt angefahren wird, bleiben die Rundachsen nach dem Anfahren, auf ihrer Referenzposition stehen. Die G7 Ebene wird aufgehoben und die Ebene von MC11 wird aktiviert.

Nach Maschinenhochlauf, aber vor dem Referenzpunkt anfahren, ist die G7 Ebene noch aktiv.
Nach <CNC rücksetzen> wird die G7 Ebene aufgehoben.

21.1.4.5 Unterbrechung

Wenn die G7 Bewegung unterbrochen wird, wird die genaue Position der Werkzeugspitze angezeigt. Nach einer Unterbrechung können die Achsen im Handbetrieb verfahren werden.

Nach den Drücken von <Start> macht die Maschine eine Positionierbewegung zurück zum unterbrochenen Punkt. Dabei laufen die Achsen mit der Positionierlogik auf die G7 Ebene. Die Rundachsen drehen sich dabei als erstes.

21.1.5 Fehlermeldungen

P306 Ebene nicht eindeutig definiert
Die G7 Ebene ist mit einer Mischung von absoluten Winkeln (A5=, B5=, C5=) und Inkrementellen Winkeln (A6=, B6=, C6=) definiert.

Lösung: Nur absolute oder Inkrementelle Winkel verwenden. Wenn notwendig können mehrere G7 Definitionen mit Inkrementellen Winkeln hinter einander definiert werden.

P307 Programmierte Ebene nicht erreichbar
Die definierte G7 Schrägstellung kann, wegen des beschränkten Bereiches der Rundachsen, nicht erreicht werden.

Lösung: Bei Maschinen mit Schwenkkopf sollte der Kopf (über M-Funktion) von der momentanen Stellung (horizontal oder vertikal) auf die andere Stellung geschwenkt werden.

O256 Nicht gültiger Maschinentyp
Das kinematische Modell definiert ein Maschinentyp, der nicht von der Bearbeitungsebene schwenken (G7) unterstützt wird. Nur Maschinentypen mit der folgenden Reihenfolge der Rundachsen, gesehen von Werkstück bis Werkzeug, werden unterstützt:

- A C
- C A
- C B
- C A_fest B -A_fest
  (A_fest ist eine feste Verdrehung in die Richtung der A-Achse, wie z.B. die DMU50V hat mit -45°)
- C
- Achsentausch Varianten (C wird B, und B wird C) sind auch möglich.

Lösung: Das kinematische Modell muss mit mindestens einer Beschreibung einer anwesenden Rundachse, in den Maschinenkonstanten berichtigt werden. Die Steuerung muss neu Hochlaufen.

21.1.6 Maschinenkonstanten

MC 312 Freie Bearbeitungsebene (0=aus, 1=ein)
Aktiviert die freie Bearbeitungsebene. Die G7 Funktion kann programmiert werden.

MC 600 - MC 699
Es gibt 100 neue Maschinenkonstanten (MC600 - MC699) zur Beschreibung des kinematischen Modells. Das Modell wird mit maximal 25 Elementen definiert, wobei jedes Element mit vier Maschinenkonstanten beschrieben wird.
Die folgende Maschinenkonstanten werden verwendet:

MC 600 Kinematische Kette (0=Ende, 1=W-zeug, 2=W-stück)
MC 601 Element (0,1=X, 2=Y, 3=Z, 4=A, 5=B, 6=C)
MC 602 Element Typ (0=Inkremental, 1=Absolut, 2=Programmierbar)
MC 603 Element Verschiebung [:m/mGrad]
MC 604, 608, 612, 616, 620, ... , 696 wie MC 600
MC 605, 609, 613, 617, 621, ... , 697 wie MC 601
MC 606, 610, 614, 618, 622, ... , 698 wie MC 602
MC 607, 611, 615, 619, 623, ... , 699 wie MC 603

MC 755 FBE: Drehung (0=Koord.Kreuz,1=Achsen)
Wenn die gewünschte Drehung der Bearbeitungsebene mit der Drehung einer Rundachse übereinstimmt, hat die Steuerung die Wahl zwischen der Drehung der betroffenen Rundachse oder der Drehung des Koordinatenkreuzes. Dies kann über die MC755 festgelegt werden.

z.B. auf einer Maschine mit (wirklicher) C-Achse gibt die Programmierung G7 C5=30 und MC755=0 eine Drehung des Koordinatenkreuzes um -30° und MC755=1 eine Drehung der C-Achse um 30°.

21.2 Look Ahead Feed (LAF) Funktion

21.2.1 Einführung

Mit Look Ahead Feed wird eine Vorausberechnung auf der programmierten Werkzeugbahn unter Einbezug der Achsdynamik aller beteiligten Achsen vorgenommen. Damit wird die Bahngeschwindigkeit so angepasst, dass bei möglichst hoher Geschwindigkeit höchste Konturgenauigkeit erreicht wird. Die maximale Beschleunigung wird jedoch nie überschritten.

Spezielle Hochleistungsalgorithmen gewährleiste unter Beachtung des programmierten Vorschubes und des aktuell eingestellten Vorschuboverrides, dass ein homogener Vorschubverlauf bei schnellen Abarbeitungszeiten möglich wird.

Der Ablauf von CAD-generierte Programmen wird wesentlich erhöht.

Der Anwender braucht in Hinblick auf Look Ahead Feed nichts weiter zu beachten.
Die Funktion kann nicht beeinflusst werden.

Änderungen gaben es lediglich bei der Funktion G28. Die Adressen für die Vorschubbegrenzung sind entfallen. Bereits bestehende Programme müssen nicht angepasst werden, d.h. sie sind weiterhin lauffähig wie bisher. Diese Funktionen werden während der Bearbeitung ignoriert. Die Bearbeitung kann aber weiter laufen.

Während Look Ahead Feed (LAF) soll der Endpunkt und Mittelpunkt eines Kreises innerhalb 64 µm miteinander übereinstimmen. In diesem Fall wird der Mittelpunkt automatisch korrigiert. Es findet keine "Ausgleichsbewegung" beim Endpunkt statt wie in frühere Versionen. Wenn der End- und Mittelpunkt nicht innerhalb 64 µm übereinstimmen, wird ein Fehler gemeldet. Dieses gilt auch für Helixinterpolation.

21.2.2 Spezifische Beschreibung

1) Interpolationsarten
Die LAF-Funktion ist aktiv während:
- G0 Eilgang inklusive Zustellbewegungen
- G1 Vorschubbewegung
- G2, G3 Kreis inklusive Schraubenlinieninterpolation (Helix)
- G84 Gewindeschneiden
- G145, G45, G46 Messbewegung

Die LAF-Funktion ist nicht aktiv während:
- G6 Splines
- G74 Positionier Bewegungen
- G182 Zylindermantel Interpolation mit allen zugelassenen Bewegungen.
- SPS-kontrollierte Achsbewegungen (Home Position)
- Hilfsachsbewegungen

2) Kreisinterpolation
- Die erreichbare Kreisgenauigkeit ist mit LAF während höheren Geschwindigkeiten besser als in frühere Versionen. Dieses gilt sowohl für Kreise die durch G2/G3, wie für Kreise die durch Zyklen erzeugt werden.

3) Bisherige Konturgenauigkeit Funktionen (G28 Funktion)
Die folgende Funktionen innerhalb der G28 Programmierung sind nicht mehr aktiv:
- I3=2 G1, G2, G3 mit Eckenfreigabeabstand (MC136)
- I3=3 G1 mit programmierbarer Konturgenauigkeit, (MC137) oder I7=(0-10000)[µm]
- I4=2 G0 mit Eckenfreigabeabstand (MC136)
- I6=1 G2, G3 mit Vorschubbegrenzung (MC135)

Diese Funktionen werden während der Bearbeitung ignoriert. Die Bearbeitung kann aber weiter laufen.

4) Neue Fehlermeldungen

P300 LAF: Endpunkt nicht auf dem Kreis
Abweichung Kreisendpunkt größer dann 64µm.
Für einen Zylinder gilt noch zusätzlich: 100 mm < R-Zylinder < 10 m

Lösung: Der Endpunkt soll genauer definiert werden.

P301 LAF: SW-Endschalter angefahren
Die programmierte Bahn kommt außerhalb den Endschaltern oder außerhalb + oder - 100 m. Bei Geraden wird dieser Fehler an Anfang des falsch programmierten Satzes generiert. Bei Kreisen hängt es ab von dem Kreisform und Geschwindigkeit.

Lösung: Die Bahn soll innerhalb dem möglichen Bereich definiert werden.

P302 Kein Interpolations- Achse
Es sind nicht die richtigen Achsen definiert für die angewählte Interpolationsart:
Kein zwei Hauptachsen für Kreisinterpolation.
Kein Rundachse für Zylindermantel Interpolation

Lösung: Die fehlende Achse soll definiert werden.

INDEX

ABSOLUTMAßPROGRAMMIERUNG 44, 68, 79, 207, 297, 298
ACHSENKONFIGURATION 72, 74, 76, 265
ACHSENTAUSCH 632
ALLGEMEINE INFORMATION ZUM PROGRAMMIEREN 5
ÄNDERUNGEN.....1, 3, 90, 285, 286, 465, 470, 617, 625, 633
APPLICATION TUNING CYCLE (G699) 3, 419, 420
ARITHMETIK FUNKTION
abs.....505, 506, 509, 510
arcos.....505, 509, 510
arsin.....505, 509, 510
artan 247, 248, 505, 509, 510, 511
ceil 505, 507
cosinus 52, 505, 509, 510
floor.....505, 507
int Ganzzahlumsetzung 505, 506, 507, 510
Maximum 505, 508
Minimum 505, 508
pi Wert 505, 508
Radialwert (rad) 508, 509
Reziprokwert.....506
sign 505, 507
sinus 363, 505, 508, 509, 510
sqrt.....505, 506, 510, 511
Tangens.....505, 509, 510
ARRAY
Anzahl Reihen oder Kolumnen.....359, 361
ARRnnnnn.CFG Datei 365, 366
Filtern einer Tabelle.....359, 361, 362, 363
Kontrollieren ob Tabelle besteht.....359, 361
Lesen aus einer Tabelle 359, 363, 365, 366
Schreiben in Tabelle.....359, 361, 362
Sortieren einer Tabelle 359, 361, 364
Suche Wert im Tabelle 362
Tabelle entfernen.....359, 364
Tabelle neu definieren. 359, 360, 361, 362, 363, 364
Tabellenummer.....365
AUFMAß
Länge.....90, 500
Radius 90, 338, 500
AUFMAßSPROGRAMMIERUNG 90
AUFSPANNSTATION.....9
AUSLESEACHSE 631
BEDIENER MASCHINENKONSTANTEN 367
BEDIENFELD.....5, 7, 78, 131, 133, 134, 165, 503
BEDIENUNGSANLEITUNG...8, 111, 218, 219, 271, 281, 469, 480, 499
BESCHLEUNIGUNGSMINDERUNG.....3, 86
BETRIEBSARTEN
G70/G71 Maßeinheit Inch/Metrisch.....164
G90/G91 Absolut /Inkremental-Programmierung14, 44, 58, 206, 208, 234, 267, 308, 309, 311
BOHRZYKLUS
G781 Bohren / Zentrieren.....434
G782 Tiefbohren 435
G783 Tiefbohren (Spanbruch).....438
G784 Gewindebohren 440
G785 Reiben.....442
G786 Ausdrehen.....443
G790 Rückwärts-Senken.....451
BTR 6, 46, 326, 503
CAD.45, 82, 231, 232, 233, 237, 238, 239, 240, 326, 497, 633
CYCLE DESIGN 3, 4, 461, 469
DATENKOMMUNIKATIONSPROGRAMM 470
DEFINIEREN VON KOORDINATEN 11
DRAHTMODELLGRAFIK.....275, 279, 281
DREHBETRIEB16, 72, 89, 215, 217, 278, 323, 324, 330, 332, 343, 387, 388, 419, 513, 514, 515, 516, 518, 519, 521, 524, 529, 530, 534, 535, 557, 559
DREHEN
G227 Unwuchtmonitor AUS.....324, 531, 559
G228 Unwuchtmonitor EIN 324, 531, 559
G302 Überschreiben Radiuskorrektur Parameter329, 332, 339, 515, 522, 524, 525, 527, 546, 547, 550, 551
G33 Grund Gewindeschneide Bewegung47, 89, 517, 518, 559
G36/G37 Anfangen/ Beenden Drehbetrieb16, 89, 513, 515
G96/G97 Konstante Schnittgeschwindigkeit.....217, 520
Werkzeugorientierung332, 339, 343, 349, 499, 502, 521, 525, 527, 528, 535, 536, 537, 538, 539, 540, 541, 542, 543, 544, 545, 548, 549
DREHZAHLÜBERLAGERUNGSSCHALTER 373, 374
DREHZYKLUS
G691 Unwucht messen.....419, 514, 530, 532, 534, 559
G692 Unwucht kontrollieren.....419, 514, 530, 534, 559
G822 Zerspanen längs.....471, 535, 536, 538, 557, 559
G823 Zerspanen plan 471, 535, 537, 539, 558, 559
G826 Zerspanen längs, schlichten.....471, 535, 538, 559
G827 Zerspanen plan, schlichten471, 535, 536, 537, 539, 558, 559
G832 Ausdrehen längs 471, 535, 540, 542, 559
G833 Ausdrehen plan 471, 535, 541, 543, 559
G836 Ausdrehen längs, schlichten.....471, 535, 542, 559
G837 Ausdrehen plan, schlichten471, 535, 540, 541, 543, 559
G842 Einstechen axial 471, 535, 544, 548, 559
G843 Einstechen radial.....471, 535, 545, 549, 559
G844 Einstechen universal axial Schruppen3, 471, 535, 546, 550, 559
G845 Einstechen universal radial Schruppen3, 471, 535, 547, 551, 559
G846 Einstechen axial, schlichten..471, 535, 544, 548, 559
G847 Einstechen radial, schlichten 471, 535, 545, 549, 559
G848 Einstechen universal axial Schruppen3, 472, 535, 546, 550, 559
G849 Einstechen universal radial Schruppen3, 472, 535, 547, 551, 559
G850 Gewindefreistich (DIN 76).....3, 472, 535, 552, 559
G851 Freistich (DIN 509 E).....4, 472, 535, 553, 559
G852 Freistich (DIN 509 F) 4, 472, 535, 554, 559
G861 Gewindeschneiden längs .4, 472, 535, 555, 556, 559
G862 Gewindeschneiden Kegel.....4, 472, 535, 556, 559
EBENEVERDREHUNG G7 .....48, 55
ECKENFREIGABEABSTAND 172, 173, 634
ECKENGENAUIGKEIT.....46
EDITIERBETRIEB 291
EDITIEREN.....7, 290
EINFÜHRUNG.....1, 13, 285, 461, 513, 627, 633
ENDPUNKTFENSTERS.....292
ERSATZWERKZEUG.....496, 497, 500, 502
ETHERNETVERBINDUNG 470
F-FUNKTION 13, 475
FMS-WERKZEUGSPEICHER.....252, 255, 499
FRÄSZYKLUS
G700 Plandrehen.....346, 421, 424, 425
G730 Abzeilen 426
G787 Taschenfräsen 445
G788 Nutenfräsen.....447
G789 Kreistasche fräsen.....449
G797 Tasche schlichten.....455
G798 Nute schlichten.....457
G799 Kreistasche schlichten.....459
G11
Ein-Punkt-Geometrie.....63, 64, 66, 67
Zwei-Punkt-Geometrie 63, 64, 65, 66, 68
Zwei-Zug-Geometrie 63, 65, 66, 69
G125 WERKZEUG ABHEBEN BEI UNTERBRECHEN EIN 3, 224, 225, 226, 340
G126 G125 WERKZEUG ABHEBEN BEI UNTERBRECHEN AUS.....3, 224, 225, 226, 340

G136 ZWEITE ACHSEN-KONFIGURATION FÜR GABELKOPF
EIN....3, 227, 228, 229, 230
G137 ZWEITE ACHSEN-KONFIGURATION FÜR GABELKOPF
AUS....3, 227, 228, 229, 230
G141 3D-WERKZEUGKORREKTUR....231
Dynamischem TCPM....231
Flächennormalvektor....232, 233, 234, 235, 237
Nominalwerkzeug....232
TCPM....231, 232, 233, 235, 236, 237, 238, 239
Tool Center Point Management....232
Werkzeugvector....233, 234, 236, 237, 238, 239
G153 WERKSTÜCKNULLPUNKT NACHFÜHREN
AUS....3, 256, 257, 258, 340, 341
G154 WERKSTÜCKNULLPUNKT NACHFÜHREN
EIN....3, 256, 257, 258, 340, 341
G180 ZYLINDERINTERPOLATION AUFHEBEN ODER GRUNDKOORDINATENSYSTEM AKTIVIEREN....261
G182 ZYLINDERINTERPOLATION AKTIVIEREN....263
G2/G3 KREISINTERPOLATION
CCW....175, 176, 332, 432, 482
CW....175, 176, 332, 432, 482, 486, 516
Kreisbogenradius....31, 33, 35
Kreisbogenwinkel....29, 33, 35, 39
Kreisinterpolation....162, 163, 559, 633, 634
G217 WINKELKOPF DEAKTIVIEREN....3, 321, 323
G218 WINKELKOPF AKTIVIEREN....3, 321, 322, 323, 341
G300 PROGRAMMIEREN VON FEHLERMELDUNGEN..330
G301 FEHLERMELDUNG IM EINGELESENEN PROGRAMM....331
G303 M19 MIT PROGRAMMIERBARER RICHTUNG....332
G310 DATEI SPEICHERN AUF FESTPLATTE....3, 329, 333, 334, 335
G311 DATEI LADEN VON FESTPLATTE....3, 329, 333, 334, 335
G318..PALETTEN- /AUFTRAGSDATEN ABFRAGEN..3, 329, 336
G319 AKTIVE TECHNOLOGIE ABFRAGEN....336
G320 AKTUELLE G-DATEN ABFRAGEN....337
G321 WERKZEUGDATEN ABFRAGEN....342
G324 MODALE G-FUNKTION ABFRAGEN....344
G325 MODALE M-FUNKTION ABFRAGEN....345
G326 AKTUELLE ACHSPOSITION ABFRAGEN....346
G327 BETRIEBSART ABFRAGEN....347
G331 SCHREIBEN IN DIE WERKZEUGTABELLE....348
G341 BERECHNUNG DER G7-RAUMWINKEL.329, 350, 351
G350 SCHREIBEN INS FENSTER....354
G351 SCHREIBEN IN EINE DATEI....356
G39 WERKZEUG AUFMAß AKTIVIEREN/DEAKTIVIEREN....90
G6 SPLINEINTERPOLATION....41
G61 TANGENTIALES ANFAHREN....136
G62 TANGENTIALES WEGFAHREN....140
G66/G67 AUSWAHL WERKZEUGRICHTUNG....16, 77, 162, 181, 223, 389
G699 APPLICATION TUNING CYCLE....3, 419, 420
G74 ABSOLUTPOSITION....171
G8 WERKZEUG SCHWENKEN
Ausgleichbewegung....55, 56, 237
GABELKOPF....3, 227, 228, 229, 230
GEGENLAUFFRÄSEN....196, 200, 204, 317
GENAUHALT....84, 86, 481, 517
GEOMETRIEBERECHNUNG....62
Gerade-Gerade....562, 563, 566, 568, 569, 602, 603
Gerade-Kreis149, 150, 562, 571, 573, 575, 587, 590, 602, 605, 609, 619
Konzentrischen Kreisen....155, 562, 602, 615
Kreis-Gerade149, 150, 562, 577, 579, 581, 591, 593, 602, 606, 619
Kreis-Kreis150, 562, 583, 584, 586, 594, 595, 602, 607, 620
Parallele Gerade....158
Schnittpunktanzeiger....149, 571
Schnittpunktberechnung....616
Tangentenpunktanzeiger....151, 562, 587
Verbindungskreisanzeiger....562, 602
GEOMETRIEFUNKTIONEN
G63/G64 Geometrieberechnungen15, 144, 308, 309, 311, 316
G72/G73 Spiegeln und Skalieren....15, 166, 211
G9 Polpunkt definieren....58
GEWINDEBOHREN....5, 188, 189, 190, 421, 440, 453
Einfahrrampe....189
Gewindebohrerhalter....188, 189, 190
Gewindenachschneiden....189
Synchron Tapping....188
GEWINDEFRÄSER....39
GLEICHLAUFFRÄSEN....196, 200, 204, 317
GRAFIK
G195 Grafikfensterdefinition....270
G196 Ende Grafikkonturbeschreibung....272
G197/G198 Anfang Innen- /Außen Konturbeschreibung....273
G199 Anfang Grafikkonturbeschreibung....279
G98 Grafikfensterdefinition....218
G99 Grafik Materialdefinition....220
GRUND BEWEGUNGEN
G0 Eilgang....17
G1 Linearinterpolation....20
G2/G3 Kreisinterpolation....27
G78 Punktedefinition....178
GRUNDKOORDINATENSYSTEM....261, 262, 266, 267, 269, 275, 282
H-(HILFS) FUNKTION....13, 479
HANDBUCH....1, 3, 14, 81, 227, 230, 333, 334, 335, 367, 473
HAUPTACHSENKOORDINATEN....166
HAUPTEBENE
G17 Bearbeitungsebene XY....72
G18 Bearbeitungsebene XZ....74
G19 Bearbeitungsebene YZ....76
G7 Bearbeitungsebene schwenken....47
HEAD POSITION CONTROL G642....416
HELIX....137, 139, 141, 143, 146, 445, 449, 456, 633
HOCHLEISTUNGSALGORITHMEN....633
INCH....5, 14, 21, 22, 99, 164, 165, 215, 216, 225, 266, 337, 350, 353, 376, 385, 464, 475, 478, 487, 488, 519, 520, 559
JOGBETRIEBSARTEN....49, 228
KARTESISCHE KOORDINATEN....11, 158, 208
KINEMATISCHES MODELL....223, 228, 235, 323, 629
KONFIGURATIONSDATEI.352, 354, 355, 356, 357, 365, 366
KONSTANTER SCHNITTVORSCHUB (F1=)....100, 337, 475, 476, 477
KONTURELEMENT....299
KONTURGENAUIGKEIT....85, 86, 338, 633, 634
KOORDINATENKREUZ....50
KOORDINATENSYSTEM....7, 9, 21, 131, 134, 262, 263, 268, 269, 350, 627, 628
KÜHLMITTEL79, 225, 228, 369, 371, 372, 440, 451, 453, 485
LASERMESSEN
G600 Kalibrierung....367, 369, 370, 377, 416, 489
G601 Vermessung der Länge....367, 371
G602 Vermessung von Länge und Radius....367, 372
G603 Einzelschneidenkontrolle....367, 374
G604 Werkzeugbruchkontrolle....367, 375
G615 Drehwerkzeug vermessen....367, 388, 528, 559
G951 Kalibrieren....4, 367, 473
G953 Werkzeug-Länge messen.....4, 367, 473
G954 Werkzeug-Länge, Werkzeug-Radius.....4, 367, 473
G955 Schneidenkontrolle SF.....4, 367, 473
G956 Werkzeug-Bruchkontrolle....4, 367, 473
G957 Schneidenkontrolle KF.....4, 367, 473
G958 Werkzeug-Messen Länge, Radius, Eckenradius...4, 367, 473
LASERSYSTEM
G642 Temperaturkompensation....3, 367, 389, 416, 417
LOOK AHEAD FEED (LAF)....84, 85, 633, 634
MASCHINENBAUERHANDBUCH....345, 502
MASCHINENKONSTANTE....14, 21, 50, 223, 226, 265, 292, 297, 334, 464, 514, 632

MASCHINENREFERENZPUNKT 8
MAßSTABFAKTOR 168, 235
MESSEN
Blasluft 3, 108, 113, 242, 246
Grundmessbewegung 106, 107, 112, 113, 117, 121
Infrarottaster 403, 405, 489
Kalibrierdorn 369, 416
Kalibrierringes 115, 116, 488
Kalibrierwerkzeug 369, 370, 378
Messtasterkalibrierung 16, 112, 115
Messtasterstatus 16, 242, 243, 246, 250
Nachmessdistanz 53, 107, 108, 113, 114
Vormessdistanz 107, 111, 113, 116
Würfelmessspitze 487
MESSZYKLUS
G145 Lineare Messbewegung 241
G148 Abfragen Messtasterstatus 250
G149 Abfragen Werkzeug- oder Nullpunktverschiebung 251
G150 Ändern Werkzeug- oder Nullpunktverschiebung . 254
G45 Messen eines Punktes oder Werkzeugmaßen 106
G46 Messen Vollkreises / Messtasterkalibrierung 112
G49 Vergleich der Toleranzwerte 117
G50 Verrechnung der Messwerte 121
G620 Winkel messen 389, 392, 393
G621 Position messen 389, 394
G622 Ecke messen außen 389, 395, 396
G623 Ecke messen innen 389, 397, 398
G626 Rechteckmessen außen 389, 399, 400
G627 Rechteckmessen innen 389, 401, 402
G628 Kreismessen außen 389, 403, 404
G629 Kreismessen innen 389, 405, 406
G631 Ebene-Schieflage ausrichten 389, 390, 407, 408
G633 Messen Winkel 2 Bohrungen 3, 389, 409, 410
G634 Messen Mitte 4 Bohrungen 3, 389, 411, 412
G640 Drehzentrum ermitteln 3, 389, 413, 415, 416
M-FUNKTION ... 14, 50, 53, 108, 146, 189, 227, 243, 246, 329, 345, 481, 491, 496, 631
NOT-AUS 223, 226, 257
NULLPUNKTVERSCHIEBUNG
Erweiterte MC84>0 ..... 121, 130, 133, 251, 254
G51/G52 Palettennullpunktverschiebung 15, 129, 130, 211
G53/G54 Nullpunktverschiebung 15, 130
G92/G93 Nullpunktverschiebung absolute Rotation 9, 15, 31, 32, 45, 131, 134, 167, 169, 209, 210, 229, 236, 253, 261, 265, 266, 302, 305, 339, 390, 631
Standard MC84=0 ..... 121, 130, 251, 254
OVERRIDE
Drehzahl 440, 453
Vorschub 83, 225, 233, 440, 453
PALETTE 229, 375, 386
POLARKOORDINATEN 11, 18, 20, 25, 32, 37, 58, 60, 71, 72, 74, 76, 157, 158, 178, 179, 207, 208, 212, 273, 275, 280, 307, 511, 561, 620
POSITIONIERLOGIK . 18, 24, 73, 75, 77, 84, 85, 86, 107, 113, 139, 143, 180, 226, 236, 266, 338, 390, 407, 422, 423, 478, 529, 631
PRINTDATEI 352
PROGRAMM-IDENTIFIKATIONSNUMMER 7, 499
PROGRAMMIER-GENAUIGKEIT 4
PROGRAMMSATZ 5, 6, 18, 58, 70, 71, 88, 119, 131, 133, 134, 165, 178, 183, 185, 188, 191, 193, 195, 199, 203, 282, 292, 308, 309, 311, 343, 426, 434, 435, 438, 440, 442, 443, 445, 447, 449, 451, 453, 455, 457, 459, 496, 497, 506
PROGRAMMSTEUERUNG
G14 Wiederholfunktion 70
G22 Makroaufruf 78
G23 Hauptprogrammaufruf 81
PROGRAMMWORT 5, 13, 506
RADIUSKORREKTUR
G240 Kontur Überwachung aus 4, 325, 326, 328
G241 Kontur Überwachung ein 3, 4, 99, 325, 326, 327, 328
G40 Keine Werkzeugradiuskorrektur 92
G41/G42 Werkzeugradiuskorrektur 95
G43/G44 Werkzeugradiuskorrektur 103
RAUMVEKTORS 628
REFERENZPUNKT 8, 9, 171, 173, 346, 370, 629, 631
SATZSUCHEN 226, 356
SCHACHTELUNG 292
SCHACHTELUNGSTIEFE 289, 291
SCHNITTKRAFTÜBERWACHUNG ... 483, 492, 495, 496, 498
S-FUNKTION 14, 480
SPANBRECHEN 434, 435
SPIEGELN 15, 46, 131, 134, 146, 166, 168, 169, 170, 212, 235, 275, 286, 288, 302, 305, 339, 422
SPINDELDREHZAHLBEREICH 491
SPIRALENINTERPOLATION 33, 34, 101, 302, 305
SPIRALENSTEIGUNG 33, 34
SPLINE
Bezier-Splines 41, 42, 44, 45
Krümmungsradius 46
Kubische Splines 41, 45
Spline 16, 41, 42, 43, 44, 45, 46
STANDARDKONFIGURATION 265
STELLACHSE 631
S-WORT 500
SYNCHRONGRAFIK 45, 218, 270, 271
TABLE POSITION CONTROL G640 413
T-FUNKTION 13, 14, 495
TT130
G606 Kalibrierung des Messsystems 378
G607 Werkzeuglänge vermessen 379, 386
G608 Werkzeugradius vermessen 381
G609 Werkzeug-Länge und -Radius vermessen 377, 383, 489
G610 Bruchkontrolle 385
G611 Drehwerkzeug vermessen 387, 526, 559
Stylus 377, 380, 384, 386, 526
UNIVERSALE TASCHE
G200 Anfang Taschenzyklus 285
G201 Anfang Taschenkonturzyklus 296
G202 Ende Taschenkonturzyklus 305
G203 Anfang der Taschenkonturbeschreibung 307
G204 Ende der Taschenkonturbeschreibung 309
G205 Anfang der Inselkonturbeschreibung 310
G206 Ende der Inselkonturbeschreibung 313
G207 Beschreibung der Inselkontur 315
G208 Beschreibung Kontur als Viereck 317
Insel 287, 289, 299, 306, 310, 311, 312, 313, 314, 315, 316, 320
Nachbearbeitungsmakro 290
Pseudo-Insel 286
UNWUCHT
Rundlaufgenauigkeit 530
Unwucht . 362, 363, 364, 419, 514, 530, 531, 532, 533, 534
Wuchtvorschlag 533
VERGRÖßERN/VERKLEINERN ... 15, 46, 167, 172, 212, 275, 302, 305
VERSION V410 ..... 138, 141
VERSION V420 ..... 234, 507
VERSION V510 ..... 3, 325
VERSION V511 3
VERSION V520 ..... 3, 325
VORSCHUBFUNKTION
G25/G26 Vorschub- Spindel Override 15, 83
G27/G28 Positionierfunktion 84
G4 Verweilzeit 40
G94/G95 Vorschub in mm/min oder mm/Umdrehungen 15, 146, 215, 267, 519
WERKSTÜCKNULLPUNKT 3, 58, 61, 256, 257, 258, 316, 346, 513
WERKZEUGKORREKTUR 21, 56, 93, 94, 228, 231, 232, 233, 235, 242, 252, 255, 521, 627
WERKZEUGMAßEN 95, 106, 108, 110, 111, 231, 232, 487
WERKZEUGWECHSEL 15, 49, 50, 90, 184, 189, 228, 236, 302, 305, 482, 483, 484, 485, 492, 493, 495, 496, 497, 500, 525
WORTWEISE 206, 208
ZYKLUS
G77 Lochkreiszyklus 174

G79 Zyklusaufruf 180
G81 Bohrzyklus 183
G83 Tieflochbohrzyklus 185
G84 Gewindebohrzyklus 188
G85 Reibzyklus 191
G86 Ausdrehzyklus 193
G87 Rechtecktaschenfräszyklus 195
G88 Nutenfräszyklus 199
G89 Kreistaschenfräszyklus 203